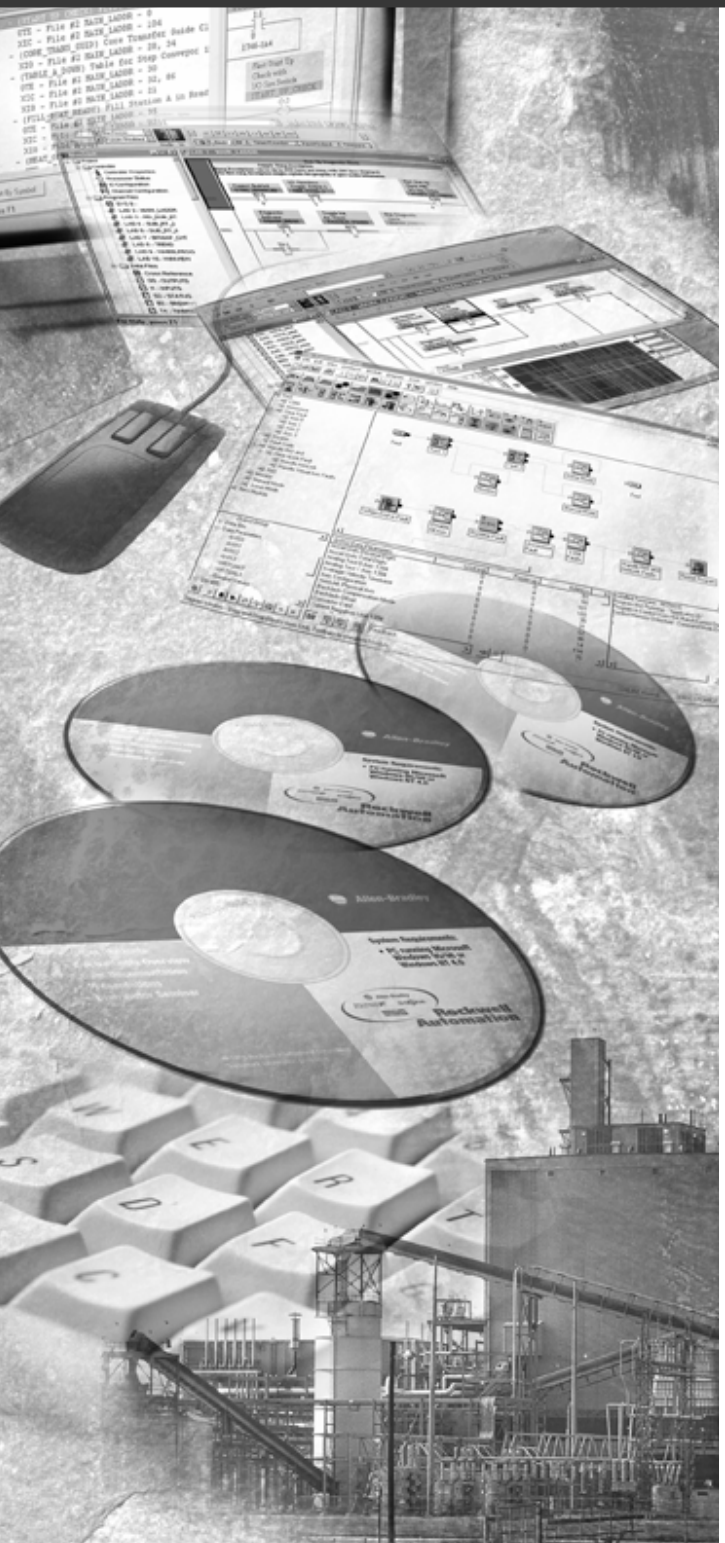


Allen-Bradley

# PanelBuilder32

**Software de desarrollo de aplicaciones para terminales PanelView estándar**

**Inicio rápido**

Rockwell Automation

## Información importante para el usuario

Debido a la variedad de usos de los productos descritos en esta publicación, las personas responsables de la aplicación y uso de este equipo de control deben asegurarse de que se hayan seguido todos los pasos necesarios para que cada aplicación y uso cumplan con todos los requisitos de rendimiento y seguridad, incluyendo leyes, normativas, códigos y estándares vigentes.

Las ilustraciones, gráficos, ejemplos de programas y de diseño que aparecen en esta guía tienen únicamente una finalidad ilustrativa. Debido a las muchas variables y requisitos asociados con cualquier instalación particular, Allen-Bradley no puede asumir ninguna responsabilidad (incluida la responsabilidad de propiedad intelectual) por el uso que se dé a los productos basándose en los ejemplos que se muestran en esta publicación.

La publicación SGI-1.1 de Allen-Bradley, *Safety Guidelines for the Application, Installation and Maintenance of Solid-State Control* (que se puede obtener a través de la oficina local de Allen-Bradley), describe algunas diferencias importantes entre equipos transistorizados y dispositivos electromecánicos, las cuales deben tomarse en cuenta cuando se utilicen productos como los descritos en esta publicación.

Queda prohibida la reproducción total o parcial del contenido de esta publicación de propiedad exclusiva sin la autorización escrita de Rockwell Automation.

En este manual se utilizan notas que advierten sobre consideraciones de seguridad:

**ATENCIÓN**

Identifica información acerca de prácticas o circunstancias que pueden provocar lesiones o incluso la muerte, daños materiales o pérdidas económicas.

Las notas de atención le ayudan a:

- identificar un peligro
- evitar un peligro
- reconocer las consecuencias

**IMPORTANTE**

Identifica información especialmente importante para un correcto entendimiento y aplicación del producto.

**NOTA**

Identifica información especialmente importante para un correcto entendimiento y aplicación del producto.

Allen-Bradley, MicroLogix, ControlLogix, SLC, PLC, RSLogix, RSLinx, PanelView, PanelBuilder32 son marcas comerciales de Rockwell Automation
DeviceNet es una marca comercial de The Open DeviceNet Vendors Association
Modbus es una marca comercial de Modicon, Inc.
Microsoft, Windows y Windows NT son marcas registradas de Microsoft Corporation en Estados Unidos y otros países.

## Prefacio

Contenido de esta guía . . . . . 2
Lo que necesita . . . . . 3
Cables para la descarga . . . . . 3
Cables de comunicación . . . . . 4
Computadora personal . . . . . 4
Software . . . . . 5
Ejemplo de aplicación y lógica de escalera . . . . . 5

## Capítulo 1 - Configuración del sistema

Pautas de seguridad . . . . . 7
Conexiones DH-485 . . . . . 8
Conexiones RS-232 (protocolo DH-485) . . . . . 9
Conexiones RS-232 (protocolo DF1) . . . . . 10
Conexiones de E/S remotas . . . . . 11
Conexiones DH+ . . . . . 12
Conexiones DeviceNet . . . . . 13
Conexiones ControlNet . . . . . 14
Conexiones EtherNet/IP . . . . . 15
Conexiones Modbus . . . . . 16
Lógica de escalera del controlador . . . . . 16

## Capítulo 2 - Descripción general de la aplicación

Propósito de la aplicación . . . . . 17
Pantallas de la aplicación . . . . . 18
Pantalla de control y estado del motor . . . . . 19
Pantalla Establecer la velocidad del motor . . . . . 20
Indicador de alarma . . . . . 21
Tags de la aplicación . . . . . 22

## Capítulo 3 - Creación de la aplicación

Inicio de PanelBuilder32 . . . . . 23
Creación de una nueva aplicación . . . . . 24
Creación de la pantalla Establecer la velocidad del motor . . . . . 26
Creación de objetos en la pantalla Estado del motor . . . . . 27
Creación del botón pulsador Arrancar motor . . . . . 27
Creación del botón pulsador Detener motor. . . . . 29
Creación del botón de pantalla Velocidad del motor . . . . . 31
Creación del visualizador Velocidad del motor . . . . . 32
Creación del indicador Estado del motor . . . . . 34
Creación del título de pantalla para la pantalla Estado del motor . . . . . 36
Creación de objetos en la pantalla Establecer la velocidad del motor . . . . . 37
Creación de un objeto de entrada numérica para establecer la velocidad del motor. . . . . 37
Creación del botón de pantalla Estado del motor . . . . . 39
Creación del título de pantalla para la pantalla Establecer la velocidad del motor. . . . . 40
Creación de un botón para Ir A Pantalla de config. . . . . 40
Creación de indicador de alarma y mensajes. . . . . 41
Creación del indicador de alarma . . . . . 41
Definición de un disparo de alarma . . . . . 42
Definición de mensajes de alarma . . . . . 42
Cierre de pantallas . . . . . 44
Definición de la pantalla de inicio de la aplicación . . . . . 44
Almacenamiento de la aplicación . . . . . 45
Conversión de la aplicación para otro tipo de terminal . . . . . 46

## Capítulo 4 - Configuración de comunicaciones

Configuración de comunicaciones DH-485 . . . . . 48
Configuración de comunicaciones DH+ . . . . . 49
Configuración de comunicaciones de E/S remotas . . . . . 50
Configuración de comunicaciones DeviceNet . . . . . 51
Configuración de comunicaciones ControlNet . . . . . 52
Configuración de comunicaciones EtherNet/IP . . . . . 53
Configuración de comunicaciones DF1 . . . . . 54
Configuración de comunicaciones Modbus . . . . . 55
Almacenamiento de la aplicación . . . . . 55

## Capítulo 5 - Introducción de tags de aplicación

Cómo abrir el editor de tags . . . . . 55
Descripción de los tags de aplicación . . . . . 56
Tags de aplicación para DH-485, DH+ y DF1 . . . . . 56
Tags de aplicación de E/S remotas . . . . . 56
Tags de aplicación ControlNet sin programar . . . . . 57
Tags de aplicación ControlNet programados . . . . . 57
Tags de aplicación DeviceNet . . . . . 58
Tags de aplicación EtherNet/IP . . . . . 58
Tags de aplicación Modbus . . . . . 59
Introducción de los tags de aplicación . . . . . 59
Almacenamiento de la aplicación . . . . . 61

## Capítulo 6 - Descarga de la aplicación

Verificación de errores de la aplicación . . . . . 61
Descarga de la aplicación . . . . . 62
Cómo cerrar la aplicación y salir de PanelBuilder32 . . . . . 66

## Capítulo 7 - Ejecución de la aplicación

Pantalla de estado del motor . . . . . 67
Pantalla Velocidad del motor . . . . . 68
Indicador de alarma . . . . . 69

## Apéndice A - Programas de aplicación

Programas de aplicación de PanelBuilder32 . . . . . 72
Programas de lógica de escalera . . . . . 73
Programas de escáner . . . . . 116

Bienvenido a PanelBuilder32. Para ayudarle a comenzar y a usar con éxito PanelBuilder32, esta guía proporciona una aplicación de ejemplo. Este repaso lo dirige por los diferentes pasos requeridos para crear, descargar y ejecutar una aplicación en un terminal PanelView.

Los tags de aplicación y la lógica en escalera se proporcionan para que pueda ejecutar la aplicación en las siguientes redes de comunicación:

- DH+ o DH-485
- EtherNet/IP
- ControlNet (con y sin programación)
- DeviceNet (mensajes de E/S)
- E/S remotas
- DF1
- Modbus

Para más información acerca de las características del software PanelBuilder32, consulte el manual sobre cómo obtener resultados y la ayuda en línea disponible dentro de PanelBuilder32.

PanelBuilder32 se ejecuta en el entorno Windows de Microsoft. El usuario debe estar familiarizado con las operaciones básicas con ventanas, tales como el uso de menús, cuadros de diálogo y barras de herramientas.

## Contenido de esta guía

- Prefacio
  Descripción general de esta guía, con todo lo necesario para crear, descargar y ejecutar la aplicación de ejemplo.
- Capítulo 1 - *Configuración inicial del sistema*
  Describe la configuración de los componentes del sistema.
- Capítulo 2 - *Descripción de la aplicación de ejemplo*
  Proporciona una descripción de la aplicación de ejemplo y su funcionamiento.
- Capítulo 3 - *Creación de la aplicación de ejemplo*
  Proporciona procedimientos paso a paso para crear la aplicación de ejemplo.
- Capítulo 4 - *Configuración de comunicaciones*
  Muestra cómo configurar las comunicaciones de red para el terminal PanelView y el controlador lógico.
- Capítulo 5 - *Introducción de tags de aplicación*
  Muestra cómo usar el editor de tags para introducir los tags de aplicación.
- Capítulo 6 - *Descarga de la aplicación*
  Muestra cómo validar y descargar la aplicación en el terminal PanelView.
- Capítulo 7 - *Ejecución de la aplicación*
  Muestra cómo ejecutar la aplicación en el terminal PanelView.
- Apéndice A - *Programas de aplicación*
  Lista de programas de lógica de escalera disponibles que puede utilizar para su aplicación. También se proporciona una impresión de cada programa.

## Lo que necesita

En esta sección se enumeran los requisitos para crear, descargar y ejecutar la aplicación en una red de E/S remotas, DH+, ControlNet, EtherNet/IP, DF1 o Modbus.

### Cables para la descarga

El terminal incluye un puerto RS-232 (DF1), RS-232 (DH485) o DH-485 a través del cual se transfieren las aplicaciones. Use el cable correspondiente de las listas que se muestran a continuación.

**Puerto de programación RS-232** - Para descargar una aplicación en un puerto de programación RS-232 de un terminal PanelView, necesitará un cable de descarga. Use uno de los siguientes cables:

- Nº de catálogo 2706-NC13 (3 m/10 pies)
- Nº de catálogo 2711-NC13 (5 m/16.4 pies)
- Nº de catálogo 2711-NC14 (10 m/32.7 pies)

Para el terminal PanelView 300 Micro, use uno de estos cables:

- Nº de catálogo 2711-CBL-PM05 (5 m/15 pies)
- Nº de catálogo 2711-CBL-PM10 (10 m/30 pies)
- Nº de catálogo 1761-CBL-AP00 (.5 m/1.5 pies)
- Nº de catálogo 1761-CBL-PM02 (2 m/6.5 pies).

**Puerto de programación DH-485** - Para descargar una aplicación en un terminal DH-485, necesitará:

- Convertidor de interface de computadora personal (PIC), nº de catálogo 1747-PIC y uno de estos cables, nº de catálogo 1747-C10, -C11, -C20.

o

- Acoplador de red 1761-NET-AIC y uno de estos cables: 1747-CP3, 1761-CBL-AS03 (3 m/9.8 pies) o 1761-CBL-AS09 (9.9 m/27.5 pies).

El convertidor de interface de computadora personal recibe alimentación eléctrica de un controlador SLC. Si va a realizar la descarga en un terminal que no tiene un SLC conectado, necesitará una fuente de alimentación eléctrica (nº de catálogo 1747-NP1) o un acoplador de red con alimentación eléctrica (nº de catálogo 1747-NET-AIC).

## Cables de comunicación

**Terminales PanelView DH-485** - Para conectar un puerto PanelView DH-485 a un conector DH-485 de un SLC, use el cable DH-485 (nº de catálogo 1747-C10, -C11, -C20).

**Terminales PanelView RS-232 (DF1 o DH485)** - Para conectar un puerto de comunicación PanelView RS-232/DF1 o DH485 a un puerto RS-232 de un controlador, use un cable RS-232 (nº de catálogo 2706-NC13, 2711-NC13 o NC14). Para la conexión al puerto RS-232 de 8 pines del controlador MicroLogix 1000/1200/1500LSP, use el nº de catálogo 2711-NC21 o -NC22. Consulte el manual del usuario del convertidor de interface avanzado AIC+ (1761-6.4) para obtener información acerca de otras configuraciones de red.

Para el 300 Micro, use uno de estos cables (nº de catálogo 2711-CBL-HM05, -HM10, -PM05 o -PM10).

**Terminales de E/S remotas** - Para conectar un puerto RIO de PanelView a un puerto RIO de un PLC, use un cable (nº de catálogo 1770-CD) equivalente a Belden 9463.

**Terminales PanelView DH +** - Para conectar un puerto DH+ de PanelView a un puerto DH+ de un PLC, use un cable (nº de catálogo 1770-CD) equivalente a Belden 9463.

**Terminales ControlNet** - Para conectar un PanelView a una red ControlNet, use un cable coaxial (nº de catálogo 1786-CP).

**Terminales EtherNet/IP** - Para conectar un PanelView a una red EtherNet/IP, use un cable de par trenzado con y sin blindaje de categoría 5 con conectores RJ45.

**Terminales DeviceNet** - Para conectar un PanelView a una red DeviceNet, use un cable (nº de catálogo 1485C-P1A50, -P1A150, -P1A300). Consulte el manual del usuario del convertidor de interface avanzado AIC+ (1761-6.4) para obtener información acerca de otras configuraciones de red.

## Computadora personal

Éstos son los requisitos mínimos para ejecutar PanelBuilder32:

- PC Pentium Clase 2 o compatible a 100 MHz o superior
- 30 MB de espacio libre en el disco duro para una instalación mínima
- 270 MB de espacio libre en el disco duro para la instalación del paquete completo
- 32 MB de RAM instalada (se recomienda 48 MB de RAM)
- Unidad de CD-ROM
- 500 K de memoria convencional libres

## Software

Además de PanelBuilder32, también necesitará cargar el software de programación del control y de configuración de red correspondiente:

**SLC o MicroLogix**
Software de programación avanzada (APS), Software PLC-500 AI, RSLogix 500

**PLC**

- Software de programación de la serie 6200, Software PLC-5 AI, RSLogix 5

**ControlLogix**

- RSLogix 5000, versión 2.01 o superior
- RSNetworks para DeviceNet o DeviceNet Manager
- RSNetworks para ControlNet

## Ejemplo de aplicación y lógica de escalera

**IMPORTANTE** Durante la instalación de PanelBuilder32 existe la posibilidad de instalar las aplicaciones de ejemplo en el disco duro de la computadora. Si no se habían instalado ya, puede obtener acceso a estos archivos en el CD de instalación, a través del menú de ejecución automática.

El CD de instalación de PanelBuilder32 contiene:

- Aplicaciones de ejemplo (.PBA) para cada terminal PanelView.
- Lógica de escalera para ejecutar la aplicación con cada uno de los protocolos de comunicación.

En el Apéndice A se muestra una lista de estos archivos.

Los archivos de aplicación de PanelBuilder32 (.pba) se encuentran en el directorio Quick Start\PV del CD de instalación de PanelBuilder32.

Los programas de lógica de escalera (.rss, .rsp, .acd) se encuentran en los directorios Quick Start\SLC, \ML, \CL o \PLC del CD de instalación de PanelBuilder32.

Todos los demás archivos de programa, tales como DeviceNet SDN y archivos de escáner, se encuentran en los directorios Quick Start\DNet o \CNet del CD de instalación de PanelBuilder32.

# Configuración del sistema

Los terminales PanelView ofrecen muchas opciones de comunicación diferentes. En este capítulo se proporciona un breve resumen de la configuración mínima requerida de los equipos para ejecutar la aplicación de ejemplo. Para obtener detalles específicos, tales como la terminación de los cables y las velocidades, se recomienda consultar el manual de usuario y de comunicaciones que se proporciona con el terminal. Consulte la sección que hace referencia a su tipo de terminal.

- DH-485
- RS-232 (DH485)
- RS-232 (DF1)
- RIO
- DH+
- DeviceNet
- ControlNet
- EtherNet/IP
- Modbus

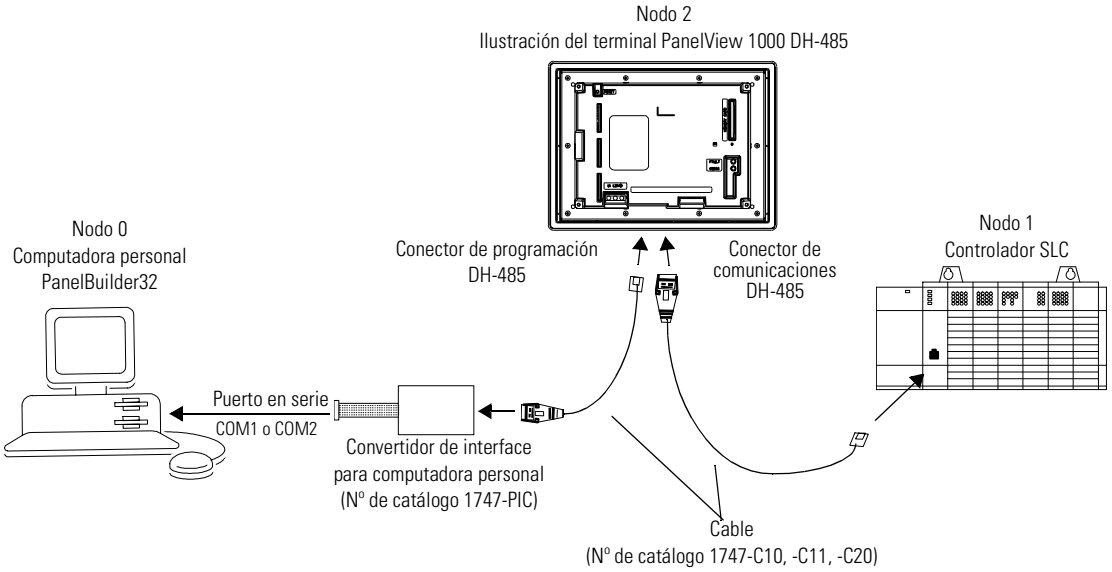
## Pautas de seguridad

Consulte el manual de usuario del terminal PanelView (publicación 2711-UM014B-ES-P) para ver las instrucciones de instalación y las precauciones de seguridad.

También se aplican las mismas precauciones de seguridad si se ejecuta esta aplicación de ejemplo como configuración de escritorio previa a la instalación. Asegúrese de desconectar la alimentación eléctrica de los dispositivos antes de realizar cualquier conexión para la comunicación.

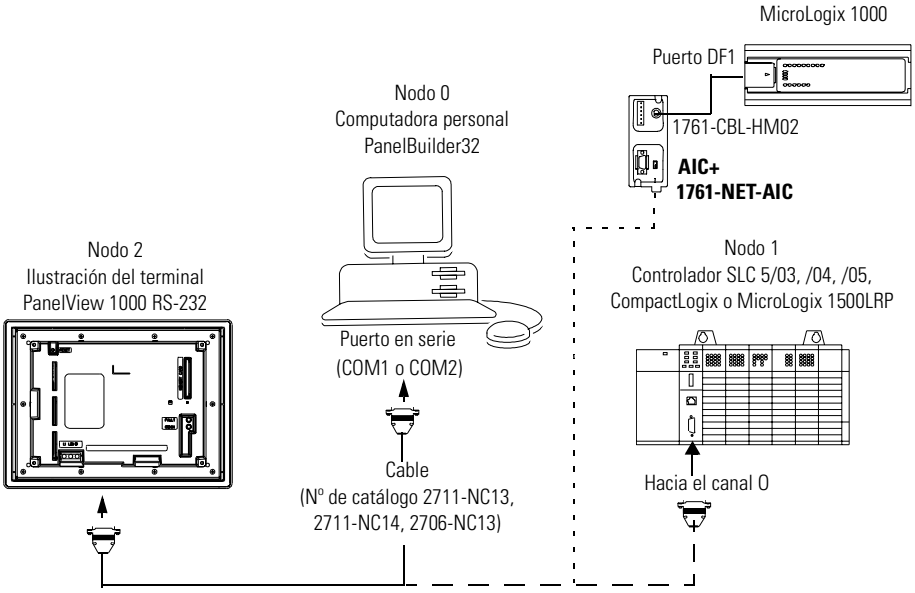
## Conexiones DH-485

Los terminales DH-485 se comunican con dispositivos externos a través del puerto de comunicaciones DH-485 o del conector de programación DH-485. Algunos terminales DH-485 tienen un puerto RS-232 para transferencia de archivos e impresión.



## Conexiones RS-232 (protocolo DH-485)

Existen versiones disponibles del terminal PanelView RS-232 (DH485) con uno o dos puertos RS-232. En los terminales con dos puertos RS-232, uno de los puertos es de impresión. El otro puerto de comunicaciones RS-232 se usa para la conexión a una computadora o a un SLC.

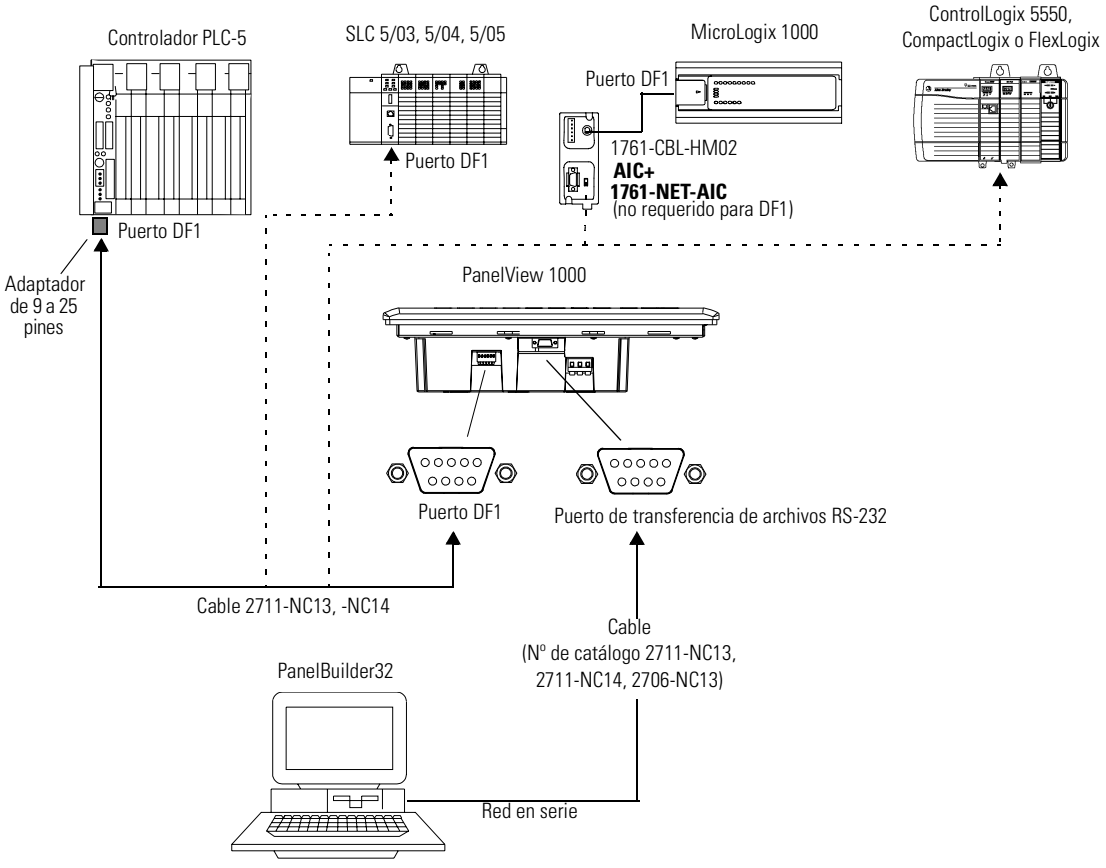



**Nota:** Utilice el mismo cable para transferir aplicaciones al terminal y al controlador SLC 5/03, 5/04, 5/05. Cambie la conexión de cableado al controlador después de la descarga.

**IMPORTANTE** Debe configurar el puerto del canal 0 del controlador SLC 5/03, 5/04, 5/05 o MicroLogix para comunicaciones DH-485 utilizando el software de programación APS, AI500 o RSLogix 500.

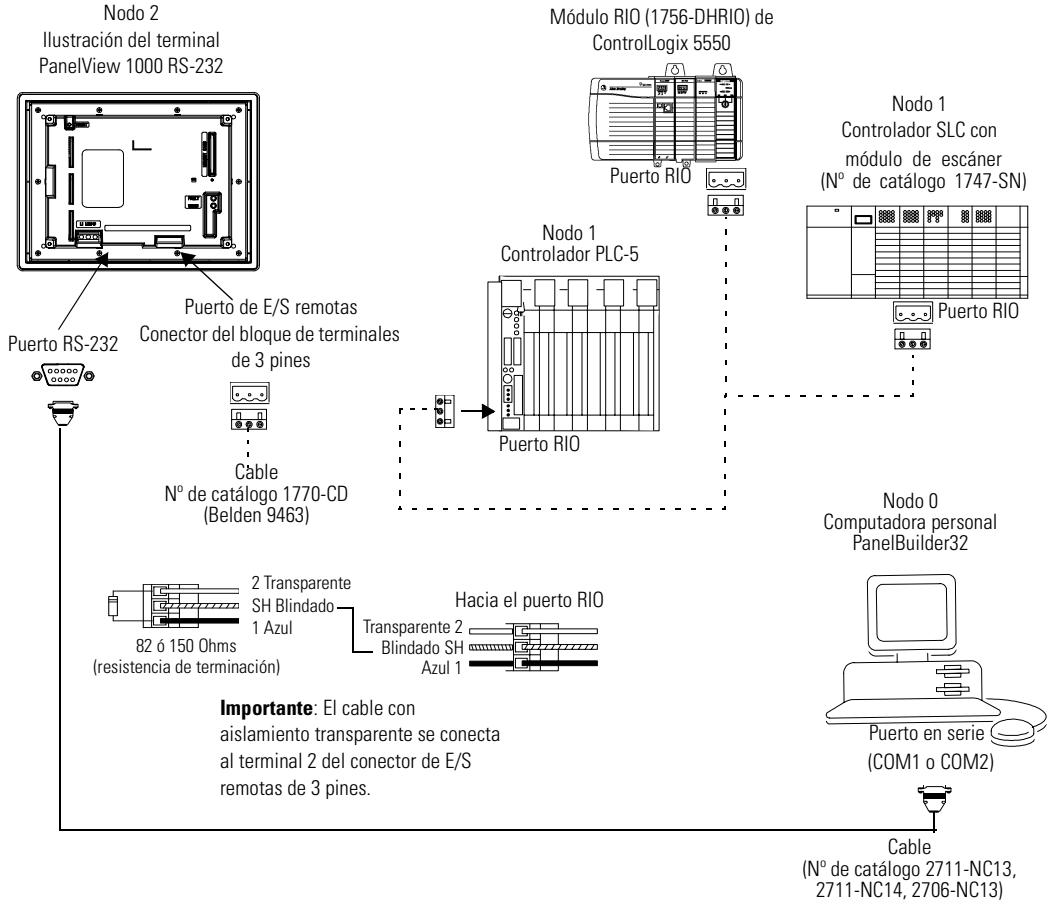
## Conexiones RS-232 (protocolo DF1)

Las versiones DF1 de los terminales PanelView tienen un puerto de comunicaciones DF1 (Full Duplex) y un puerto RS-232 para transferencia de archivos e impresión. El puerto DF1 del PanelView es un conector RS-232 macho de 9 pines.



## Conexiones de E/S remotas

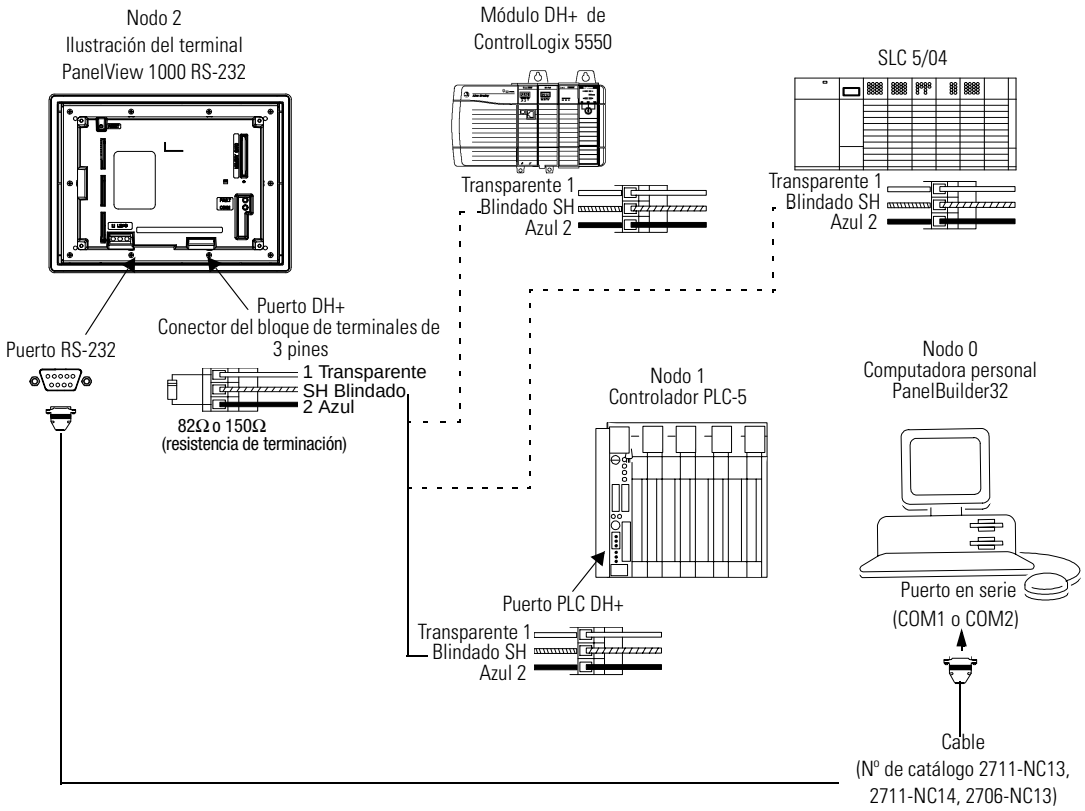
Las versiones de E/S remotas de los terminales PanelView tienen un adaptador RIO y un puerto RS-232 para transferencia de archivos e impresión. El adaptador RIO permite que el terminal se conecte a cualquier red de E/S remotas 1771. PanelView se conecta a un escáner RIO mediante un cable (Nº de catálogo 1770-CD, equivalente a Belden 9463).




**Importante**: El cable con aislamiento transparente se conecta al terminal 2 del conector de E/S remotas de 3 pines.

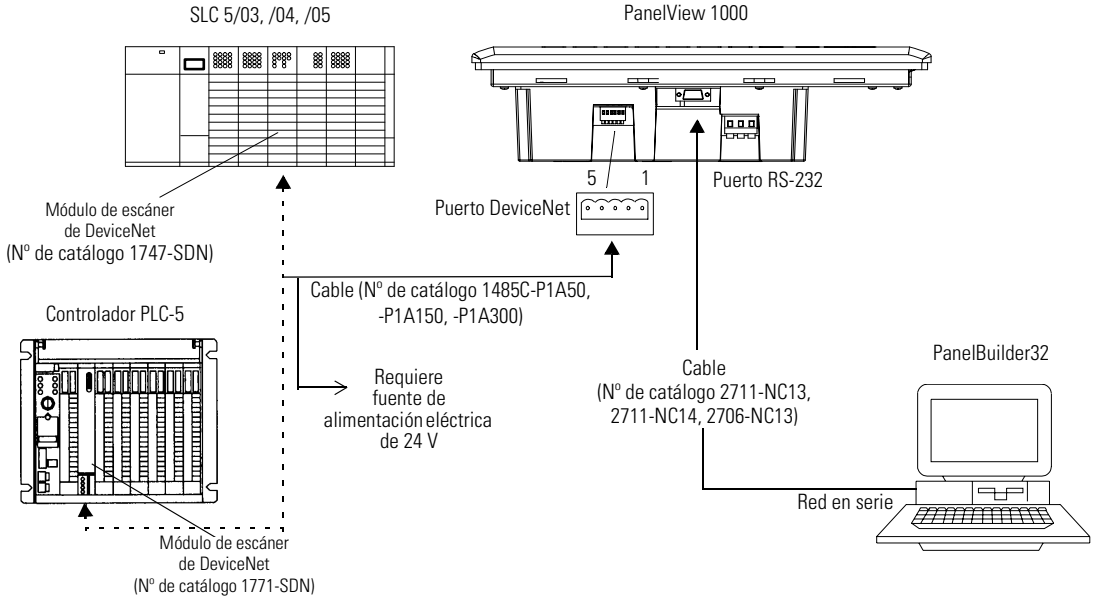
## Conexiones DH+

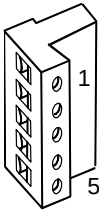
Las versiones DH+ del terminal PanelView tienen un puerto de comunicaciones DH+ y un puerto RS-232 para transferencia de archivos e impresión. Conecte el PanelView a una red DH+ usando cable twinaxial Belden 9463 (Nº de catálogo 1770-CD).



## Conexiones DeviceNet

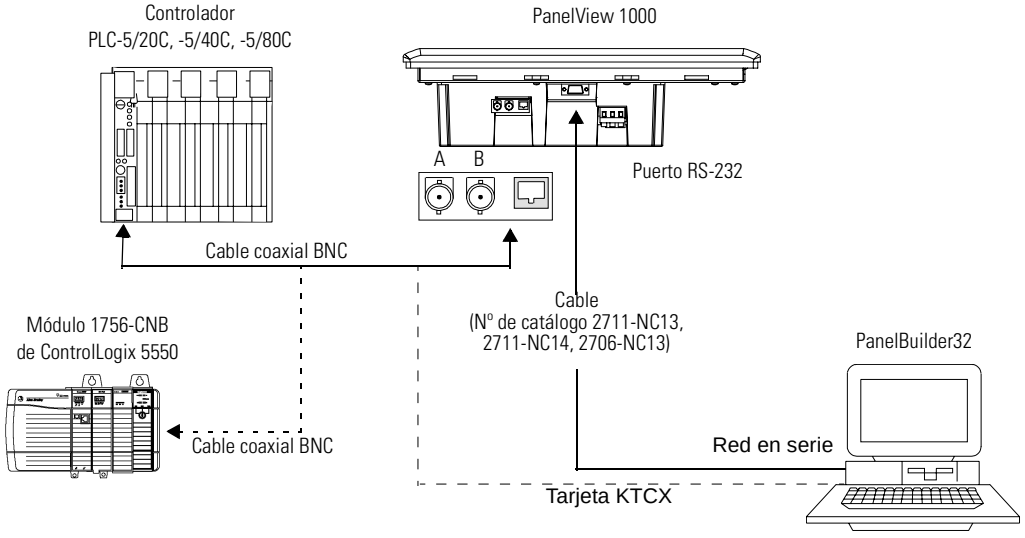
Las versiones DeviceNet del terminal PanelView tienen un puerto de comunicaciones DeviceNet y un puerto RS-232 para transferencia de archivos e impresión. Conecte PanelView a la red DeviceNet usando cable DeviceNet (Nº de catálogo 1485C-P1A50, -P1A150, -P1A300). La ilustración muestra un controlador SLC o PLC. Otra opción sería un controlador ControlLogix con un módulo 1756-DNB.


SLC 5/03, /04, /05
PanelView 1000
5 1
Puerto RS-232
Módulo de escáner de DeviceNet (Nº de catálogo 1747-SDN)
Puerto DeviceNet
Cable (Nº de catálogo 1485C-P1A50, -P1A150, -P1A300)
Controlador PLC-5
Requiere fuente de alimentación eléctrica de 24 V
Cable (Nº de catálogo 2711-NC13, 2711-NC14, 2706-NC13)
PanelBuilder32
Red en serie
Módulo de escáner de DeviceNet (Nº de catálogo 1771-SDN)

| Bloque de terminales DeviceNet | Terminal | Señal | Función | Color |
|---|---|---|---|---|
|   | 1 | COM | Común | Negro |
| | 2 | CAN_L | Señal baja | Azul |
| | 3 | SHIELD | Blindaje | Sin aislamiento |
| | 4 | CAN_H | Señal alta | Blanco |
| | 5 | VDC+ | Fuente de alimentación eléctrica | Rojo |

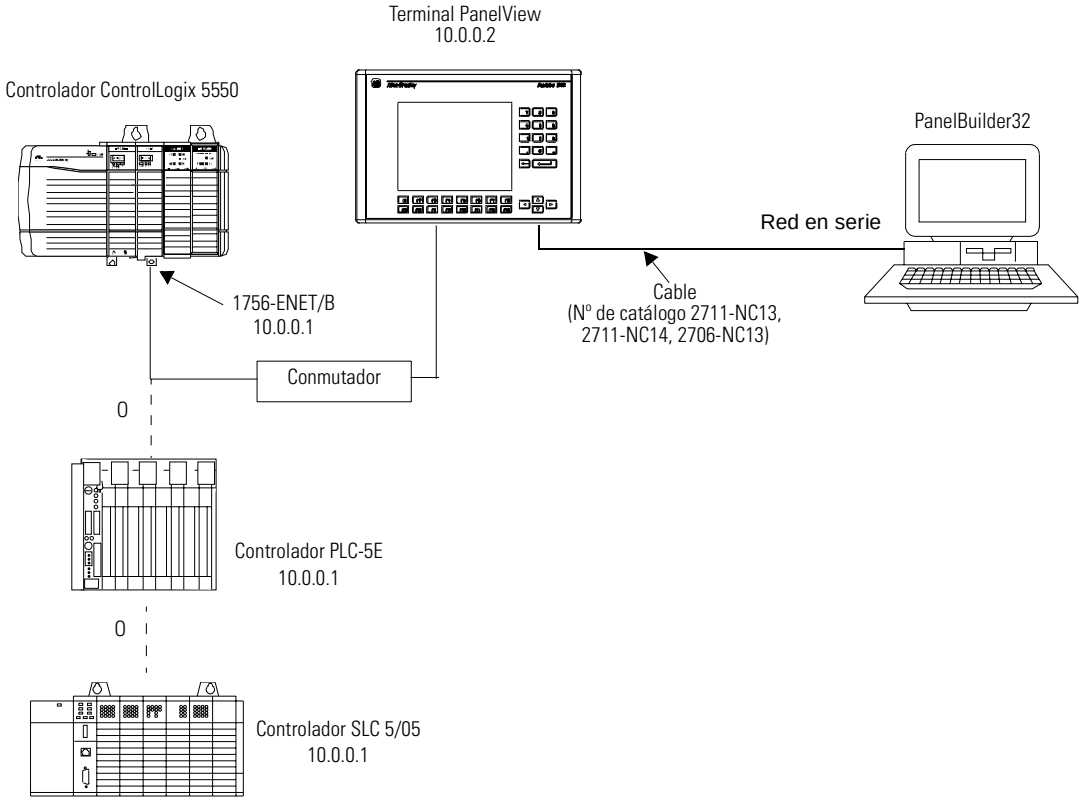
## Conexiones ControlNet

Las versiones ControlNet del terminal PanelView tienen un puerto de comunicaciones ControlNet y un puerto RS-232 para transferencia de archivos e impresión. Conecte PanelView a la red ControlNet usando cable coaxial BNC (Nº de catálogo 1786-RG6).



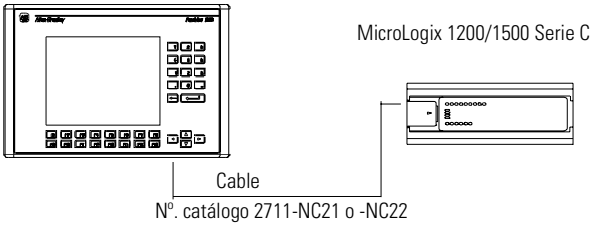
## Conexiones EtherNet/IP

Las versiones EtherNet/IP del terminal PanelView tienen un puerto de comunicaciones Ethernet/IP y un puerto RS-232 para transferencia de archivos e impresión. Conecte PanelView a un controlador ControlLogix (con el módulo 1756-ENET/B o ENBx), PLC-5E o SLC 5/05. La red EtherNet/IP utiliza un cable de par trenzado blindado y sin blindaje de categoría 5 con conectores RJ45.



## Conexiones de Modbus

Las versiones Modbus del terminal PanelView tienen un puerto de comunicación Modbus y un puerto RS-232 de impresora/transferencia de archivos. En las siguientes ilustraciones se muestra un terminal PanelView Modbus conectado a un controlador MicroLogix mediante cable 2711-NC21 o -NC22.




## Lógica de escalera del controlador

Ya se han creado para usted los programas de lógica del controlador que permiten ejecutar la aplicación de ejemplo. Los archivos se proporcionan en el CD de instalación de PanelBuilder32. Consulte el Apéndice A para ver una lista de los archivos.

# Descripción general de la aplicación

Este capítulo cubre lo siguiente:

- Propósito de la aplicación
- Descripción general de las pantallas de la aplicación
- Tags de la aplicación

## Propósito de la aplicación

La aplicación contiene objetos que controlan y monitorean el estado de un motor. Según el protocolo de comunicación utilizado, el terminal PanelView lee y escribe datos desde o en un:

- Controlador SLC, MicroLogix, FlexLogix o CompactLogix en una red DH-485
- Controlador SLC, PLC-5 o ControlLogix en una red DH+
- Controlador SLC, PLC-5 o ControlLogix en una red de E/S remotas
- Controlador SLC, PLC-5, MicroLogix, FlexLogix, CompactLogix o ControlLogix en una red RS-232 (DF1)
- Controlador ControlLogix, PLC-5 o SLC en una red DeviceNet
- Controlador ControlLogix o PLC-5C en una red ControlNet (no programada)
- Controlador ControlLogix en una red ControlNet (programada)
- Controlador ControlLogix, PLC-5E o SLC 5/05 en una red EtherNet/IP
- MicroLogix 1200/1500 Serie C en una red Modbus

En el capítulo 4 se proporcionan procedimientos para crear la aplicación en un terminal de teclado PanelView 600.

- Si se crea la aplicación para un terminal de pantalla táctil, se habilitará automáticamente la entrada por células táctiles y no será necesario que asigne teclas de función.
- Si se crea la aplicación para terminales de otro tamaño, utilice los tamaños de texto apropiados.

Puede crear cualquier aplicación de ejemplo para un terminal PanelView de otro tamaño. Para obtener instrucciones al respecto, consulte la página 46.

Todas las aplicaciones de ejemplo están en el CD de instalación, en el directorio \QuickStart\PV.

## Pantallas de la aplicación

La aplicación tiene 3 pantallas:

- **Estado del motor** - contiene objetos para arrancar o detener un motor, mostrar el estado de encendido/apagado del motor y mostrar la velocidad actual del motor.
- **Establecer la velocidad del motor** - contiene un objeto de entrada numérica que permite introducir la velocidad máxima del motor.

  Si se cambia la velocidad del motor, la nueva velocidad no será efectiva hasta que el motor se detenga y arranque de nuevo.
- **Indicador de alarma** - pantalla global que se abre sobre la pantalla Estado del motor o Establecer la velocidad del motor cuando se activa una alarma.

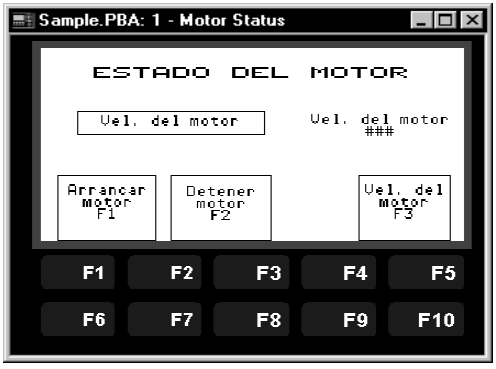
Las pantallas Estado del motor y Establecer la velocidad del motor contienen un botón de pantalla que permite desplazarse entre las dos pantallas.

Si desea que el operador tenga acceso al menú de modo de configuración desde un terminal de pantalla táctil, debe incluir un botón Ir A Pantalla de config. en la pantalla de la aplicación. En los terminales que son sólo de teclado, presione simultáneamente las teclas de flecha a la izquierda ⇦ y a la derecha ⇨ en el teclado del terminal para que se muestre el menú de configuración.

## Pantalla de control y estado del motor

La pantalla Estado del motor aparece cuando se aplica alimentación eléctrica al terminal. Le permite:

- arrancar o detener un motor
- ver el estado de encendido/apagado del motor
- ver la velocidad del motor
- desplazarse a la pantalla Establecer velocidad del motor




En la siguiente tabla se enumeran los objetos de la pantalla Estado del motor y sus funciones. Los encabezados de las pantallas se crean como texto de fondo.

| Objeto | Tipo de objeto | Función |
|---|---|---|
| Arrancar Motor F1 | Botón pulsador momentáneo (Normalmente abierto) | Arranca el motor cuando el usuario presiona la tecla F1 o toca el objeto de pantalla. |
| Detener Motor F2 | Botón pulsador momentáneo (Normalmente abierto) | Detiene el motor cuando el usuario presiona la tecla F2 o toca el objeto de pantalla. |
| Motor funcionando<br>Motor parado | Indicador de estado múltiple | Muestra el estado de encendido/apagado del motor |
| Vel. del motor<br>#### | Visualizador de datos numéricos | Muestra la velocidad actual del motor. |
| Vel. del motor F3 | Botón Ir a pantalla | Muestra la pantalla Establecer la velocidad del motor cuando el usuario presiona la tecla F3 o toca el objeto de pantalla. |

## Pantalla Establecer la velocidad del motor

La pantalla Establecer la velocidad del motor permite:

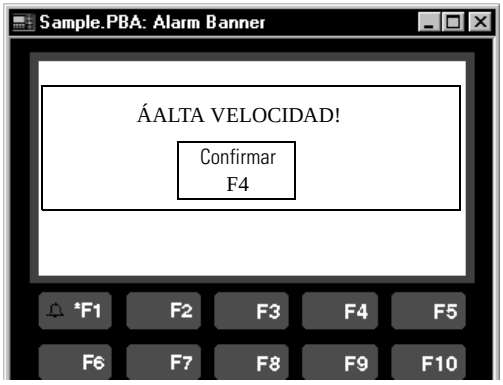
- introducir un parámetro de velocidad máxima del motor
- desplazarse a la pantalla Estado del motor

En la siguiente tabla se enumeran los objetos de la pantalla Estado del motor y sus funciones. El encabezado de pantalla y las etiquetas de objeto se crean como texto de fondo.

| Objeto | Tipo de objeto | Función |
|---|---|---|
| Entre vel. máx.: #### rpm | Entrada numérica | Abre el bloc de notas numérico (cuando presiona la tecla F1 o toca el objeto de pantalla) desde donde se introduce la velocidad máxima del motor (de 600 a 1800 RPM). |
| Estado motor F2 | Botón Ir a pantalla | Muestra la pantalla Estado del motor cuando el usuario presiona la tecla F2 o toca el objeto de pantalla. |

## Indicador de alarma

El Indicador de alarma es una pantalla global que se abre sobre la pantalla Estado del motor o Establecer la velocidad del motor cuando se dispara una alarma. Muestra un mensaje de alarma cuando la velocidad del motor excede 1200 rpm y otro mensaje cuando la velocidad del motor excede 1500 rpm.




La tabla siguiente enumera los objetos del Indicador de alarma y sus funciones.

| Objeto | Tipo de objeto | Función |
|---|---|---|
| ¡ALTA VELOCIDAD!<br>¡ALTA VELOCIDAD - MUY ALTA! | Texto de alarma | Muestra mensajes cuando la velocidad del motor alcanza 1200 rpm y 1500 rpm. |
| Confirmar F4 | Botón Confirmar Alarma | Confirma la alarma en el indicador de alarma cuando el usuario presiona la tecla F4 o toca el objeto de pantalla. |

## Tags de la aplicación

La aplicación de ejemplo sólo requiere 6 tags. Los tags son un grupo de parámetros que definen una dirección de controlador. Cada tag está identificado por un nombre único.

Éstos son los tags que se utilizan en esta aplicación. Observe que los tags tienen nombres descriptivos asignados. Ello facilita la creación y modificación de una aplicación.

- **Start_Motor** - asignado al botón de arranque del motor
- **Stop_Motor** - asignado al botón de parada del motor
- **Motor_Status_Ind** - asignado al indicador de estado del motor
- **Motor_Speed** - asignado a la pantalla de datos de velocidad del motor
- **Set_Max_Motor_Speed** - asignado a la pantalla de entrada de datos de velocidad del motor
- **Speed_Alarm** - asignado al disparador del indicador de alarma

La información de los tags se introduce utilizando:

- **Cuadro de diálogo Formulario de tag** - al que se tiene acceso desde el cuadro de diálogo de un objeto haciendo clic en el botón **Editar Tags**. Permite editar todos los campos de tag.
- **Editor de tags** - al que se tiene acceso desde el menú **Herramientas** o la carpeta del sistema en la ventana de aplicación. El Editor de tags muestra todos los tags asignados dentro de la aplicación y permite la edición de la mayoría de los campos de tag.

La información de tags que requiere cada aplicación varía ligeramente, en función del protocolo de comunicación. En los capítulos 4 y 5 se proporciona la información necesaria para cada tipo de terminal junto con instrucciones para introducir tags.

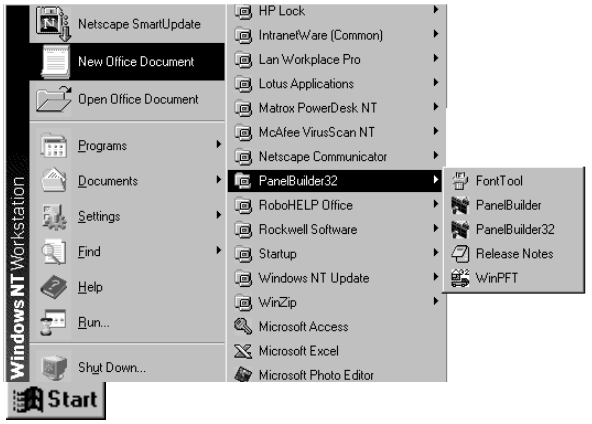
# Creación de la aplicación

Siga los procedimientos de este capítulo para:

- crear las pantallas de la aplicación (Estado del motor, Establecer la velocidad del motor, Indicador de alarma)
- seleccionar la pantalla de inicio para esta aplicación
- guardar la aplicación

## Inicio de PanelBuilder32

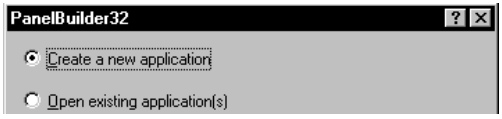
Haga clic en **Inicio** en la barra de tareas y, a continuación, haga clic en **Programas> PanelBuilder32>PanelBuilder32**.



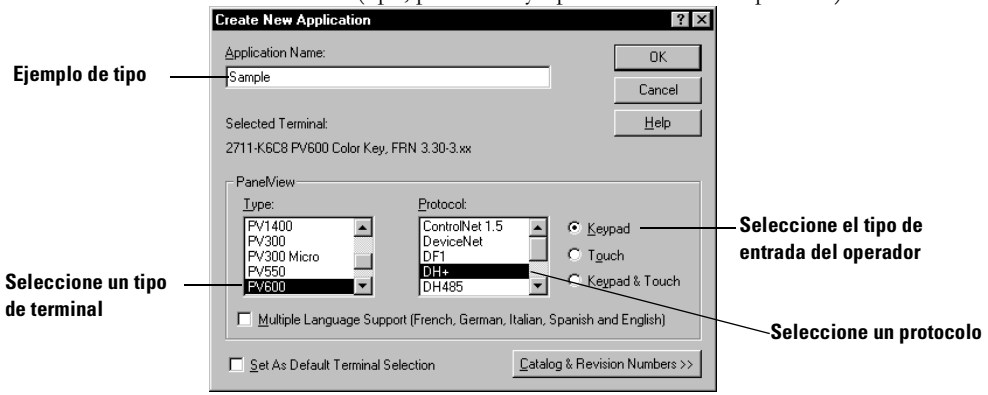

Se abre el área de trabajo de PanelBuilder32 con el cuadro de diálogo de inicio.

## Creación de una nueva aplicación

1. Desde el cuadro de diálogo de inicio, seleccione **Crear una aplicación nueva** y haga clic en **Aceptar**.

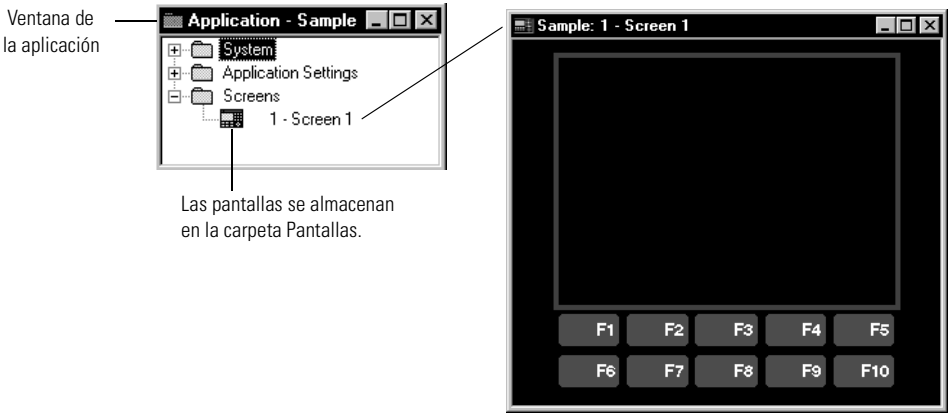



2. En el cuadro de diálogo **Crear una aplicación nueva**, introduzca el nombre de la aplicación y seleccione un terminal PanelView (tipo, protocolo y tipo de entrada del operador).



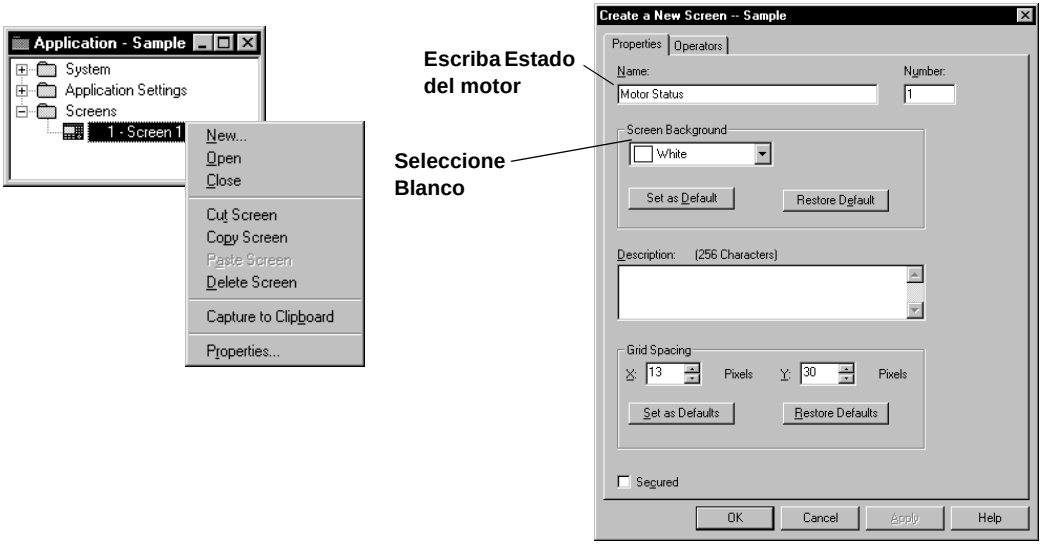

3. Haga clic en **Aceptar** para salir del cuadro de diálogo.

   Se abre la ventana Aplicación, con el nombre de la aplicación en la barra de título. Se abre una pantalla en blanco con un nombre y número predeterminado - Pantalla 1.



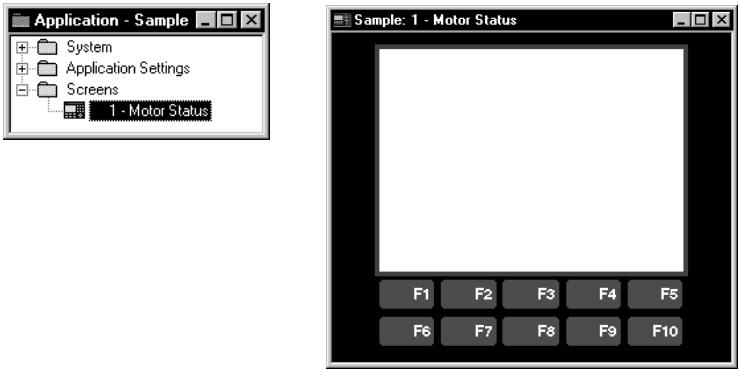
### Cambio de nombre y color de la Pantalla 1

1. Seleccione **Pantalla>Propiedades** o haga clic con el botón derecho del mouse en Pantalla 1 dentro de la carpeta Pantallas y seleccione **Propiedades** del menú contextual.



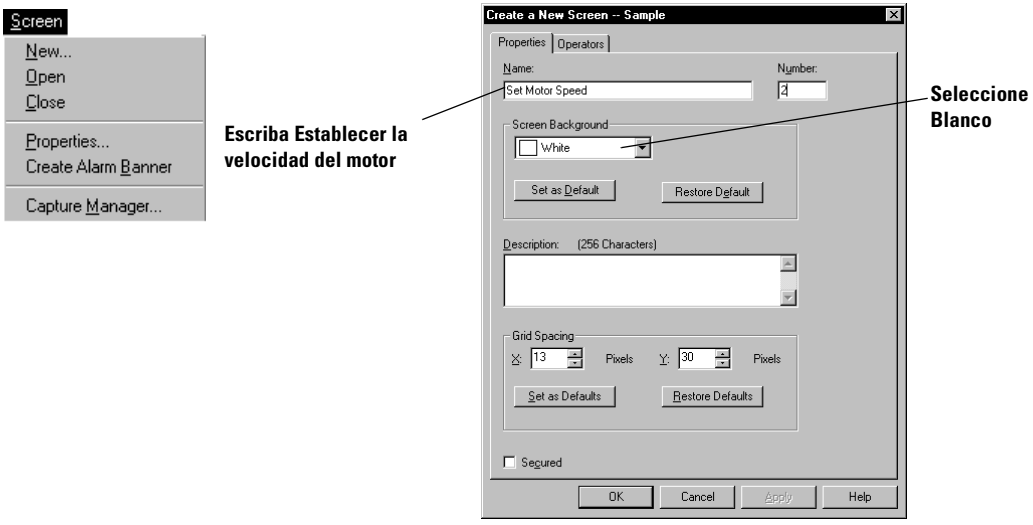

2. Escriba Estado del motor en el campo **Nombre** del cuadro de diálogo
3. En el cuadro **Fondo**, seleccione Blanco para cambiar el color de fondo de la pantalla.
4. Haga clic en **Aceptar** para salir del cuadro de diálogo.

   Ahora, el fondo de la pantalla es blanco. Aparece el nuevo nombre de la pantalla en la barra de título de la misma y en el icono de pantalla en la carpeta Pantallas.



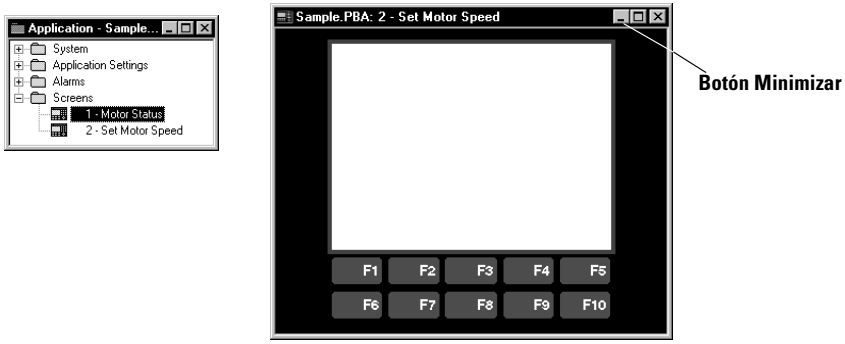
## Creación de la pantalla Establecer la velocidad del motor

1. Seleccione **Pantalla>Nueva** o haga clic con el botón derecho del mouse en la pantalla Estado del motor en la carpeta Pantallas y seleccione **Nueva** del menú contextual.




2. Introduzca las propiedades de la pantalla que se muestran arriba.
3. Haga clic en **Aceptar** para salir del cuadro de diálogo.

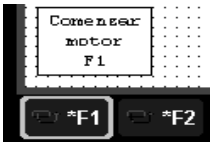
   Se abre una pantalla en blanco, con el nombre y número de pantalla en la barra de título. La ventana Aplicación también contiene un icono para la nueva pantalla.



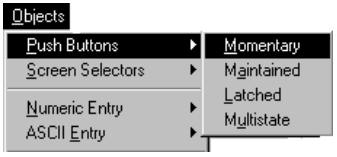

4. Haga clic en el botón Minimizar en la pantalla Establecer la velocidad del motor para reducir la ventana mientras trabaja en la pantalla Estado del motor.

# Creación de objetos en la pantalla Estado del motor

## Creación del botón pulsador Arrancar motor

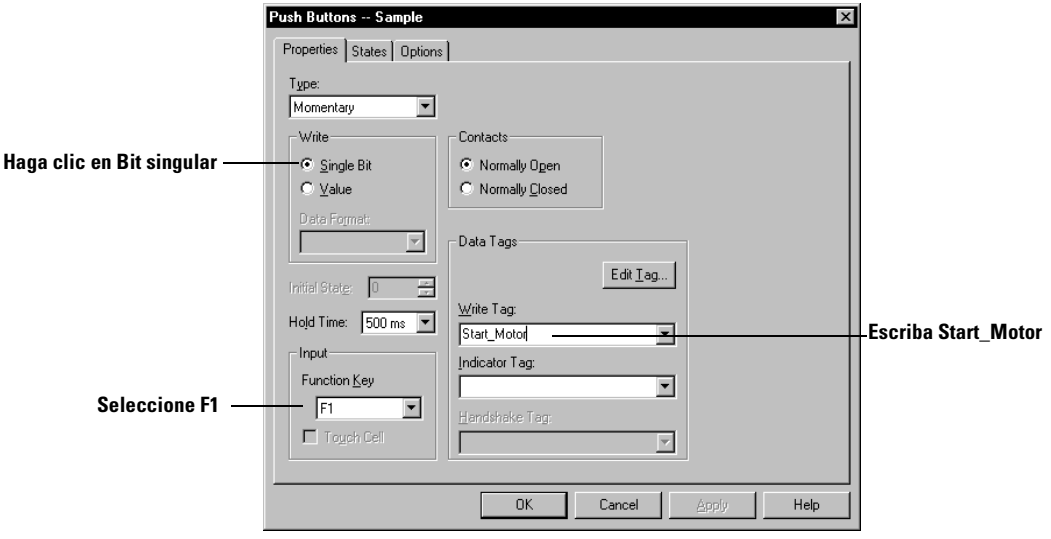



1. Seleccione **Objetos>Botones pulsadores>Momentáneo**.




2. Sitúe el puntero (+) en la parte inferior izquierda de la pantalla donde desee dibujar el botón, mantenga presionado el botón izquierdo del mouse y arrastre para ajustar el tamaño del botón.

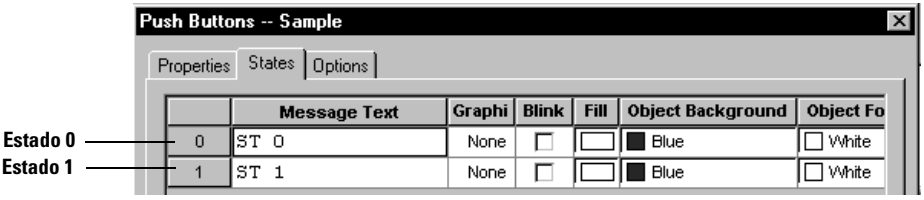
3. Haga doble clic en el objeto para abrir su cuadro de diálogo y establezca las propiedades como se muestra a continuación.



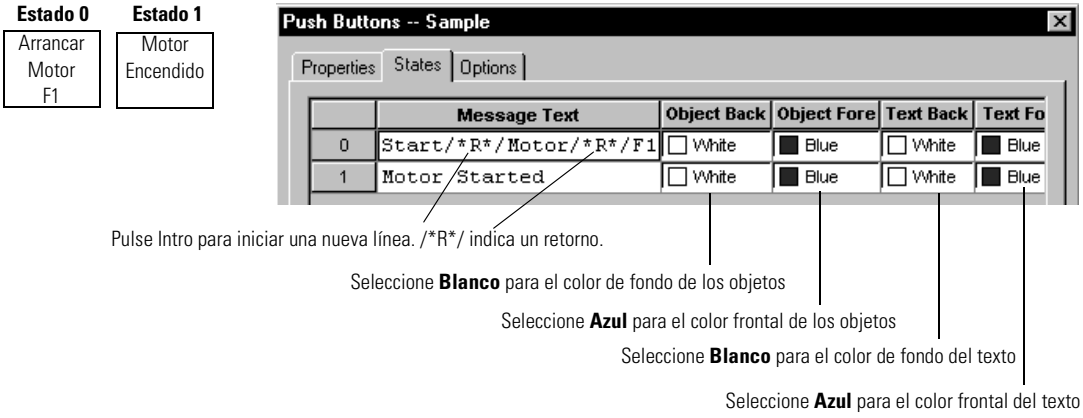
**Nota**: En el capítulo 5 se muestra cómo introducir definiciones para tags.

**4.** Haga clic en la ficha **Estados** del cuadro de diálogo Botones pulsadores.

Cada fila define texto y opciones de formato para un estado de botón pulsador. La fila 0 es el estado 0, la fila 1 es el estado 1. El texto predeterminado para un botón pulsador de 2 estados es ST 0 y ST 1.



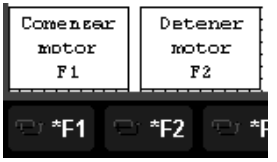

**5.** Haga doble clic en el campo Texto del mensaje de cada fila y cambie el texto como se muestra a continuación. Cambie también los colores predeterminados del objeto y el texto.




**6.** Haga clic en **Aceptar** cuando finalice para salir del cuadro de diálogo. La tecla F1 muestra un icono del botón pulsador indicando la tecla asignada a un objeto.

Si el objeto es demasiado pequeño para dar cabida al texto verá un asterisco (*). Haga clic en el objeto y arrastre un cuadro de ajuste hasta que se incluya todo el texto.

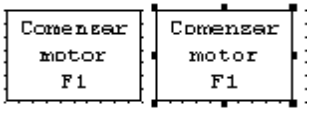
## Creación del botón pulsador Detener motor



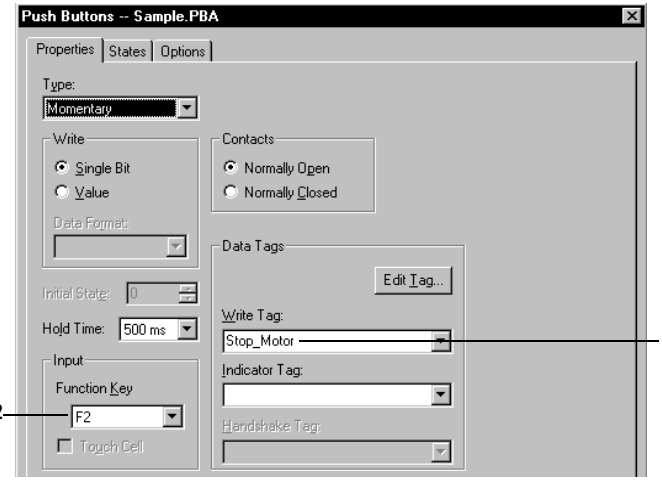

Las teclas F1 y F2 presentan iconos que muestran que están actualmente asignadas a objetos.

El botón pulsador Detener motor se crea utilizando los comandos copiar y pegar.

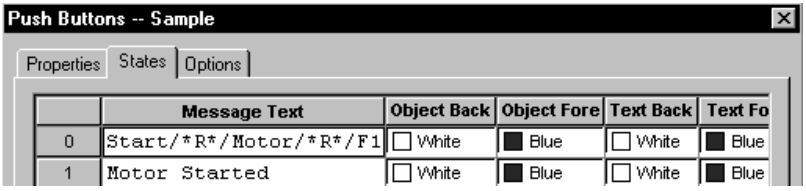
1. Seleccione (clic con el botón izquierdo) el botón Arrancar motor (si no está seleccionado).
2. Seleccione **Editar>Copiar** o haga clic en la herramienta **Copiar** de la barra de herramientas.
3. Seleccione **Editar>Pegar** o haga clic en la herramienta **Pegar** de la barra de herramientas. Aparece el contorno del botón.
4. Mueva el contorno a la derecha del botón pulsador Arrancar motor y haga clic en el botón izquierdo del mouse para pegarlo en la ventana.




5. Haga doble clic en el botón pegado para abrir el cuadro de diálogo correspondiente y establezca las siguientes propiedades.

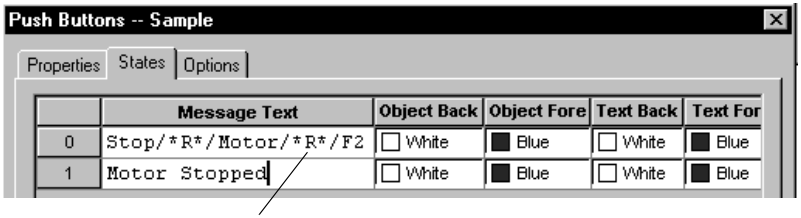


6. Haga clic en la ficha **Estados** del cuadro de diálogo Botones pulsadores.




7. Haga doble clic en el campo Texto del mensaje de cada estado y reemplace el texto como se muestra a continuación.

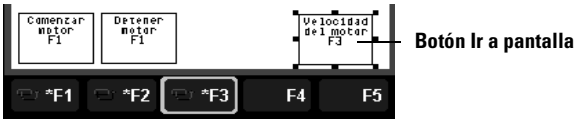
| Estado 0 | Estado 1 |
|---|---|
| Detener Motor F2 | Motor Detenido |



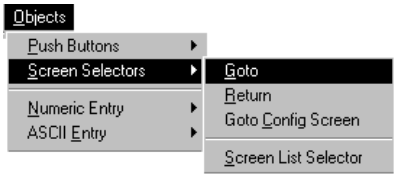

Recuerde, /*R*/ indica un retorno de carro.

8. Haga clic en **Aceptar** para salir del cuadro de diálogo.

## Creación del botón de pantalla Velocidad del motor




1. Seleccione **Objetos>Selectores de pantallas>Ir A**.



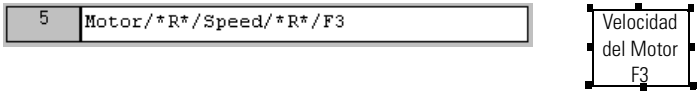

2. Sitúe el puntero (+) en el área inferior derecha de la pantalla donde desee dibujar el botón. Mantenga presionado el botón izquierdo del mouse y arrastre para ajustar el tamaño del botón.

3. Seleccione **Formato>Conmutar frontal/de fondo** para invertir los colores del objeto.

4. Seleccione **Formato>Texto interior** o haga clic en la herramienta **Texto interior**.
   Se abre la barra de herramientas Texto interior con el texto predeterminado para el botón.

   **Indicación:** Haga clic en la flecha hacia abajo, a la derecha del cuadro Texto, para editar el texto en un cuadro de diálogo Edición de texto.

5. Reemplace el texto predeterminado como se muestra a continuación. A medida que reemplace el texto, se introduce en el objeto.

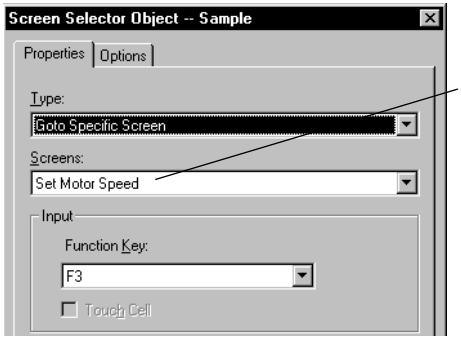



6. Haga clic en cualquier lugar fuera del objeto para salir del modo de texto interior.

   La tecla F3 muestra ahora un icono que indica que está asignada a un objeto.

7. Haga doble clic en el botón de pantalla Velocidad del motor.

8. Seleccione las propiedades tal como se muestra a continuación.

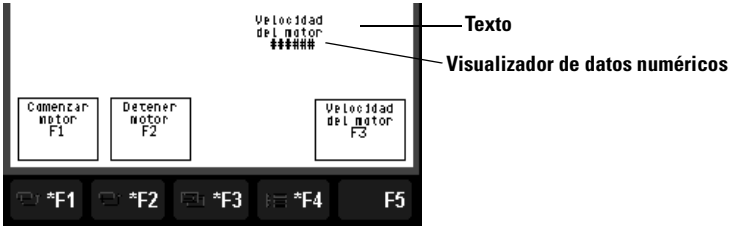



Seleccione Establecer la velocidad del motor

Ésta es la pantalla que se muestra cuando el operador presiona la tecla F3 en la pantalla de estado del motor.

9. Haga clic en **Aceptar** para salir del cuadro de diálogo.

## Creación del visualizador Velocidad del motor

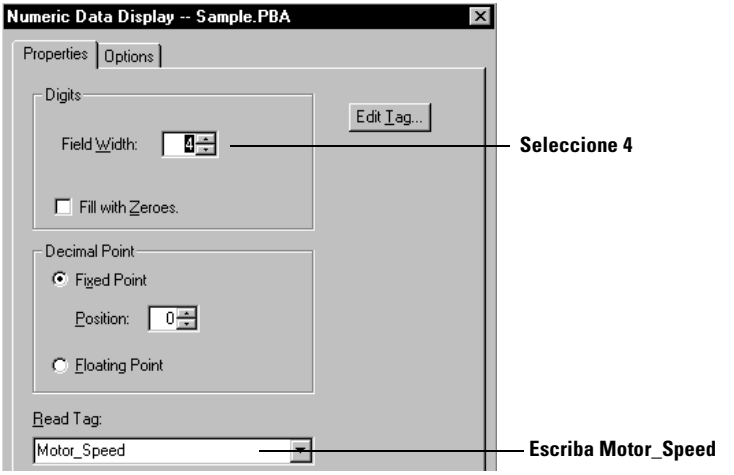



1. Seleccione **Objetos>Visualizador de datos numéricos**.

2. Sitúe el puntero (+) encima del botón de pantalla Velocidad del motor. Mantenga presionado el botón izquierdo del mouse y arrastre para ajustar el tamaño del botón.
   Se crea el objeto con caracteres ###### como marcador de posición del valor numérico. Cada # representa un dígito. El ancho inicial del campo es de 6 dígitos.

3. Seleccione **Formato>Conmutar frontal/de fondo** para invertir los colores del objeto.

4. Haga doble clic en el objeto para abrir su cuadro de diálogo. Introduzca las propiedades como se muestra a continuación.




5. Haga clic en **Aceptar** para salir del cuadro de diálogo.
   El objeto muestra ahora cuatro caracteres #### como ancho máximo de campo para el valor numérico.

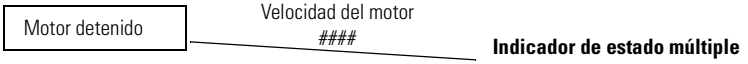
6. Seleccione **Objetos>Texto** para crear la etiqueta Velocidad del motor encima del objeto.

7. Sitúe el puntero (+) encima del visualizador de datos numéricos, mantenga presionado el botón izquierdo del mouse y arrastre para dibujar el cuadro de texto. Se encuentra en modo de texto.

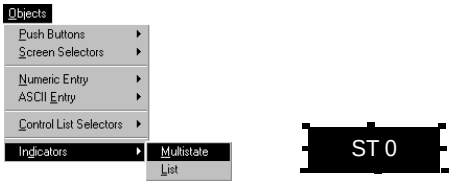
8. Introduzca el texto como se muestra a continuación. A medida que introduce el texto, también se introduce en el objeto.

9. Haga clic en el icono **Conmutar frontal/de fondo** para invertir los colores del texto.

## Creación del indicador Estado del motor

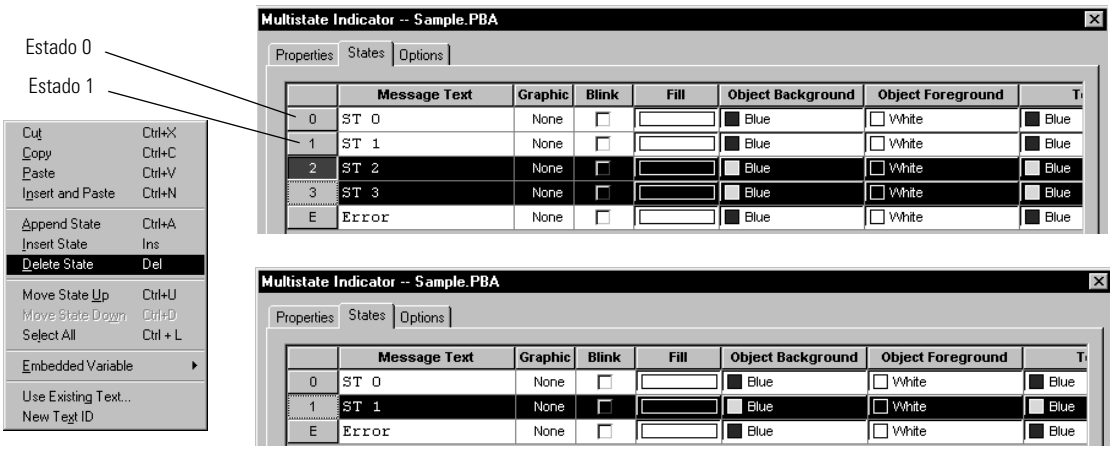



1. Seleccione **Objetos>Indicador>Estado múltiple**.

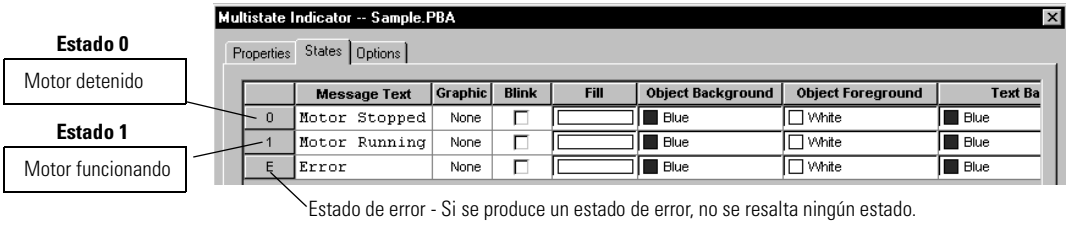



2. Sitúe el puntero (+) encima de los botones pulsadores Arrancar y Detener motor, mantenga presionado el botón izquierdo del mouse y arrastre para ajustar el tamaño del botón.
3. Seleccione **Formato>Conmutar frontal/de fondo** para invertir los colores del objeto.
4. Haga doble clic en el objeto para abrir su cuadro de diálogo y, a continuación, haga clic en la ficha **Estados**.

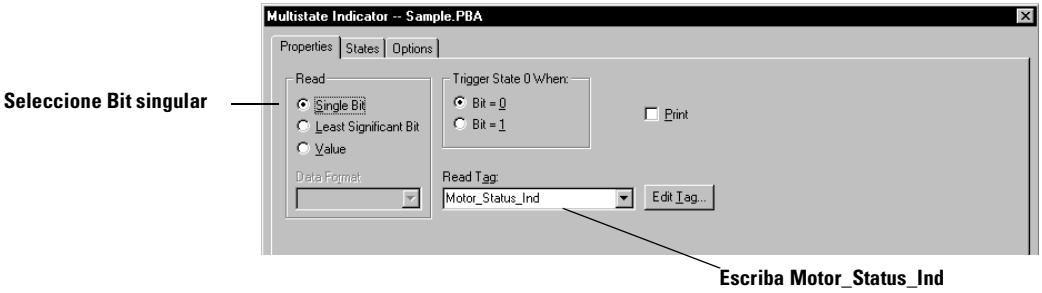
   Cada fila define opciones de texto y formato para cada estado del indicador. La fila 0 es el estado 0, la fila 1 es el estado 1. El texto predeterminado para un indicador de estado múltiple es ST 0, ST 1, ST2, ST3. Los indicadores se crean inicialmente con 4 estados (ST 0 - ST 3).
5. Seleccione las filas 2 y 3. (Seleccione la fila 2, mantenga presionada la tecla Mayús y haga clic en la fila 3.) Haga clic con el botón derecho del mouse y seleccione **Eliminar estado** del menú contextual.



**6.** Haga doble clic en el campo Texto del mensaje de las filas 0 y 1 y cambie el texto como se muestra a continuación.



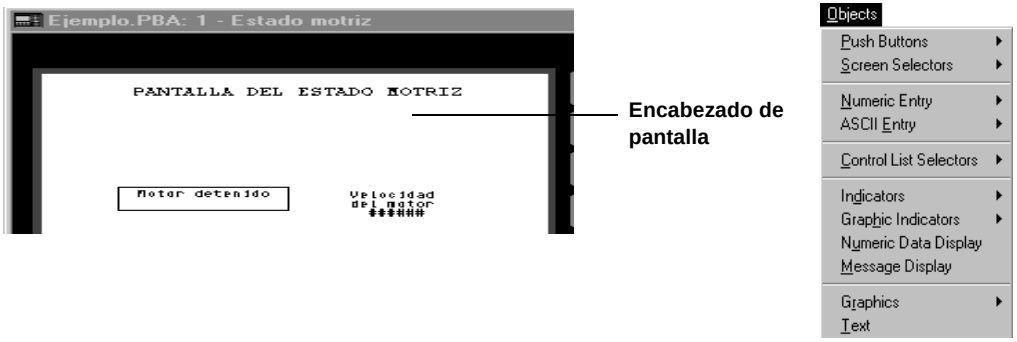

**7.** Haga clic en la ficha **Propiedades** y establezca las propiedades como se muestra a continuación.




**Nota:** Debido a que **Bit singular** sólo admite 2 estados (Estado 0 y Estado 1), debe eliminar los estados extra en la ficha **Estados** antes de seleccionar **Bit singular** en la ficha **Propiedades**.

**8.** Haga clic en **Aceptar** para salir del cuadro de diálogo.

## Creación del título de pantalla para la pantalla Estado del motor




1. Seleccione **Objetos>Texto**.

2. Sitúe el puntero (+) en la parte superior de la pantalla, mantenga presionado el botón izquierdo del mouse y arrastre para dibujar el cuadro de texto. Se encuentra en modo de texto.

3. Introduzca el texto como se muestra a continuación. A medida que introduce el texto, también se introduce en el cuadro de texto.

4. Haga clic en la herramienta **Conmutar frontal/de fondo** para invertir los colores frontal y de fondo del objeto.

5. Haga clic en la herramienta **Tamaño de texto** y seleccione 8 x 24 del menú.

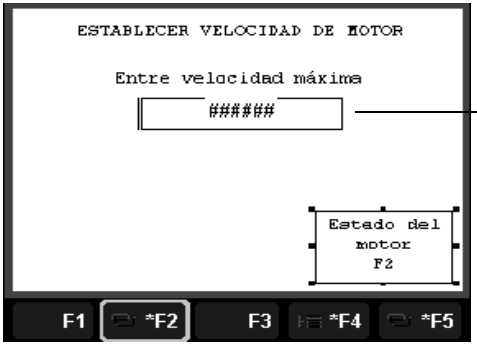
6. Cancele la selección del objeto haciendo clic fuera del objeto.

**Indicación:** Si el cuadro de texto es demasiado pequeño para el texto, aparece un asterisco (*). Seleccione el objeto y, a continuación, arrastre un controlador de tamaño para ajustar el cuadro de texto hasta que se incluya el texto.

**IMPORTANTE** Seleccione **Organizar>Traer objetos dinámicos al frente** para mover objetos de control delante de otros objetos. Así se asegura de que los objetos de control no quedan cubiertos por objetos estáticos, como texto.

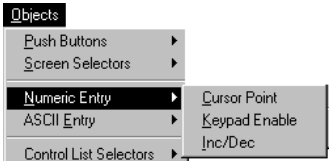
# Creación de objetos en la pantalla Establecer la velocidad del motor

## Creación de un objeto de entrada numérica para establecer la velocidad del motor




1. Abra la pantalla Establecer la velocidad del motor (Pantalla 2) haciendo clic en la barra de título de la pantalla minimizada.

2. Seleccione **Objetos>Entrada numérica>Punto cursor**.

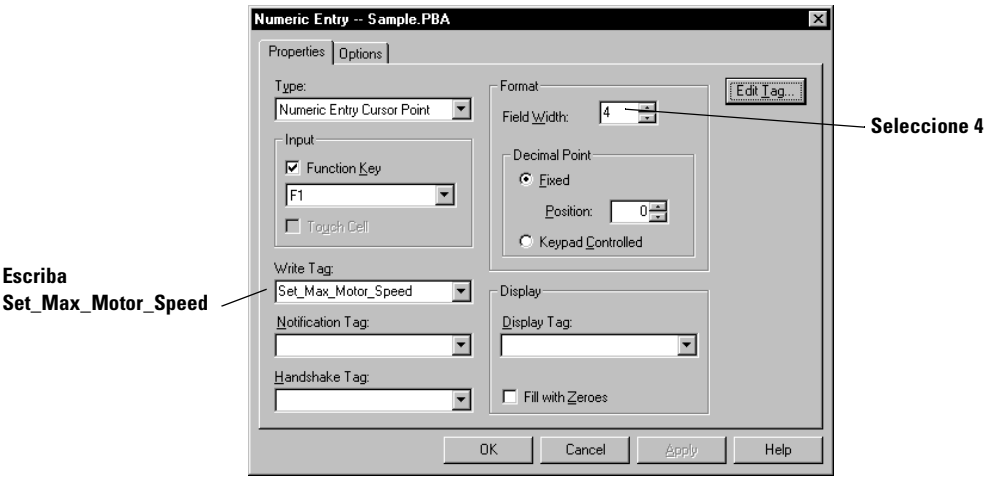



3. Sitúe el puntero (+) en el centro de la pantalla, mantenga presionado el botón izquierdo del mouse y arrastre para dibujar el objeto.

   Se crea el objeto con 6 caracteres ###### como marcador de posición del valor numérico. Cada # representa un dígito. El ancho inicial del campo es de 6 dígitos.

4. Seleccione **Formato>Conmutar frontal/de fondo** para invertir los colores del objeto.

**5.** Haga doble clic en el objeto y establezca las propiedades como se muestra a continuación.




**6.** Haga clic en **Aceptar** para cerrar el cuadro de diálogo.
El objeto muestra cuatro caracteres #### como anchura máxima de campo para el valor numérico.

**7.** Seleccione **Objetos>Texto**.

**8.** Sitúe el puntero (+) encima del objeto de entrada numérica, mantenga presionado el botón izquierdo del mouse y arrastre para dibujar el cuadro de texto. Se encuentra en modo de texto.

**9.** Introduzca el texto como se muestra a continuación. A medida que introduce el texto, también se introduce en el cuadro de texto.

**10.** Haga clic en la herramienta **Conmutar frontal/de fondo** para invertir los colores frontal y de fondo del objeto.

**11.** Cancele la selección del objeto haciendo clic fuera del objeto.

**Indicación:** Si el cuadro de texto es demasiado pequeño para el texto, aparece un asterisco (*). Seleccione el objeto y, a continuación, arrastre un controlador de tamaño para ajustar el cuadro de texto hasta que se incluya el texto.

## Creación del botón de pantalla Estado del motor

Velocidad del Motor F3

El botón de pantalla Estado del motor se crea copiando el botón de pantalla Velocidad del motor de la pantalla 1 y, a continuación, editando las propiedades del botón.

1. Seleccione el botón de pantalla Velocidad del motor en la pantalla Estado del motor. (Haga clic en cualquier lugar de la pantalla Velocidad del motor para activar la pantalla).

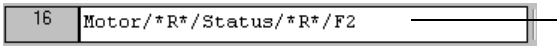
2. Seleccione **Editar>Copiar** o haga clic en la herramienta **Copiar** de la barra de herramientas.

3. Haga clic en la pantalla Establecer la velocidad del motor o pantalla 2.

4. Seleccione **Editar>Pegar** o haga clic en **Pegar** en la barra de herramientas.
   Aparece el contorno del botón.

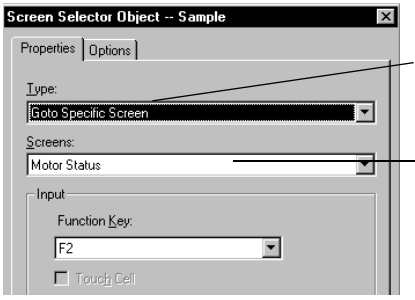
5. Mueva el objeto a la parte inferior derecha de la pantalla y haga clic con el botón izquierdo del mouse para pegarlo.

6. Haga clic en la herramienta **Texto interior** para editar el texto en el botón. Reemplace el texto actual con el nuevo texto como se muestra a continuación.




Edite el texto para que tenga una apariencia similar a ésta.

7. Haga doble clic en el objeto para abrir su cuadro de diálogo.




**Seleccione Ir a pantalla especificada**

**Seleccione Estado del motor**

Ésta es la pantalla que aparece cuando el operador presiona la tecla F2 en la pantalla Establecer la velocidad del motor.

8. Haga clic en **Aceptar** para salir del cuadro de diálogo.

### Creación del título de pantalla para la pantalla Establecer la velocidad del motor

1. Seleccione **Objetos>Texto**.
2. Sitúe el puntero (+) en la parte superior de la pantalla, mantenga presionado el botón izquierdo del mouse y arrastre para dibujar el cuadro de texto. Se encuentra en modo de texto.
3. Introduzca el texto como se muestra a continuación. A medida que introduce el texto, también se introduce en el cuadro de texto.

4. Haga clic en la herramienta **Conmutar frontal/de fondo** para invertir los colores frontal y de fondo del objeto.

5. Haga clic en la herramienta **Tamaño de texto** y seleccione 8 x 24 del menú.
6. Cancele la selección del objeto haciendo clic fuera del objeto.

   **Indicación:** Si el cuadro de texto es demasiado pequeño para el texto, aparece un asterisco (*). Seleccione el objeto y, a continuación, arrastre un controlador de tamaño para ajustar el cuadro de texto hasta que se incluya el texto.

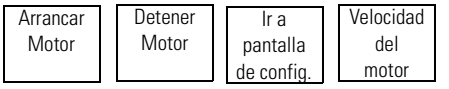
**IMPORTANTE** Seleccione **Organizar>Traer objetos dinámicos al frente** para mover objetos de control delante de otros objetos. Así se asegura que los objetos de control no quedan cubiertos por objetos estáticos, como texto.

## Creación de un botón para Ir A Pantalla de config.

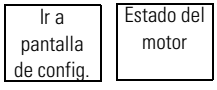
Esta sección se aplica a terminales de pantalla táctil solamente. Si está creando la aplicación de ejemplo para un terminal de teclado, omita esta sección.

Para permitir el acceso de un operador al menú de modo de configuración de terminal de pantalla táctil solamente, se requiere un botón Ir A Pantalla de config.

1. Seleccione **Objetos>Selectores de pantallas>Ir A Pantalla de config.**
2. Sitúe el cursor (+) a la izquierda del botón de pantalla en cada pantalla. Mantenga presionado el botón izquierdo del mouse y arrastre para dibujar el objeto.
3. Seleccione **Formato>Conmutar frontal/de fondo** para invertir los colores del objeto.




**Pantalla Estado del motor**




**Pantalla Establecer la velocidad del motor**

## Creación de indicador de alarma y mensajes

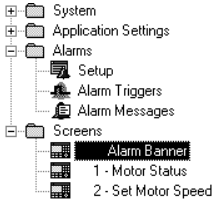
En esta sección creará:

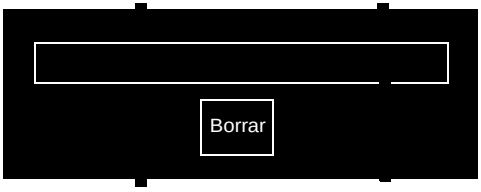
- un indicador de alarma que se abre sobre la pantalla actual cuando se dispara una alarma. El indicador contendrá un visualizador de mensajes y un botón para confirmar.
- tag de disparo de alarma que define la dirección en la que el controlador escribe un bit para disparar una alarma.
- mensajes de alarma que aparecen en el indicador de alarma cuando se dispara una alarma

### Creación del indicador de alarma

1. Seleccione **Pantalla>Crear indicador de alarma**.

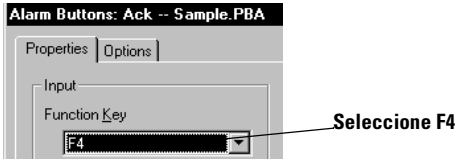
   Se crea el Indicador de alarma en la carpeta Pantallas. Aparece el indicador predeterminado con un visualizador de mensajes y un botón Borrar.




En los terminales de color, el color de fondo es rojo y el frontal es blanco. En terminales monocromos, el fondo es blanco y el frontal es negro.

2. Reduzca la altura del indicador haciendo clic en el controlador de tamaño inferior y arrastrando.
3. Cancele la selección del indicador haciendo clic fuera del mismo.
4. Haga clic en el botón Borrar y, a continuación, seleccione **Editar>Cortar** o la herramienta **Cortar**.
5. Seleccione **Objetos>Botones de alarma>Confirmar**.
6. Sitúe el puntero (+) en el indicador y haga clic con el botón izquierdo del mouse para colocar el objeto.
7. Haga doble clic en el botón Confirmar para abrir su cuadro de diálogo. Seleccione la tecla F4.



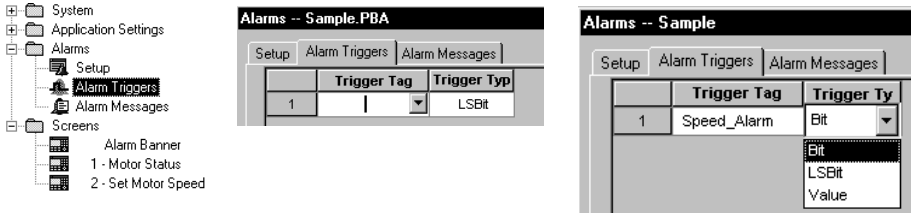

8. Haga clic en **Aceptar** para salir del cuadro de diálogo.
9. Seleccione **Formato>Texto interior** e introduzca Confirmar/*R*/F4 en el cuadro de texto.

## Definición de un disparo de alarma

En esta sección se define el tag de disparo. Cuando se produce una condición de alarma, se envía un valor a la dirección del tag de disparo.

1. Haga doble clic en el icono **Disparos de alarma** en la carpeta Alarmas.

   O bien seleccione **Aplicación>Configurar alarma** y seleccione la ficha **Disparos de alarma**.



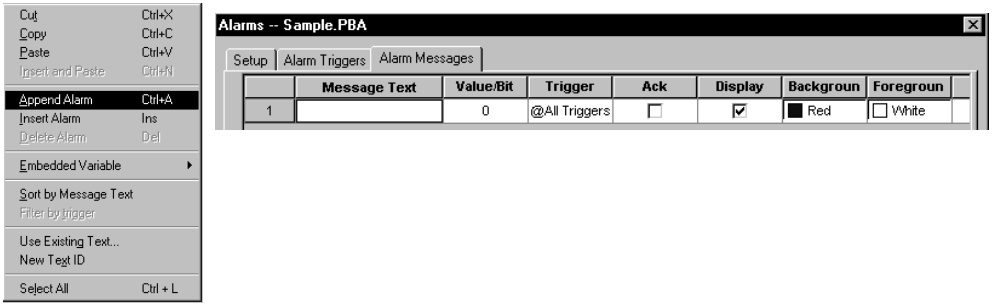

2. Escriba **Speed_Alarm** en el campo **Tag de disparo**.

3. Seleccione **Bit** en el campo **Tipo de disparo**.

## Definición de mensajes de alarma

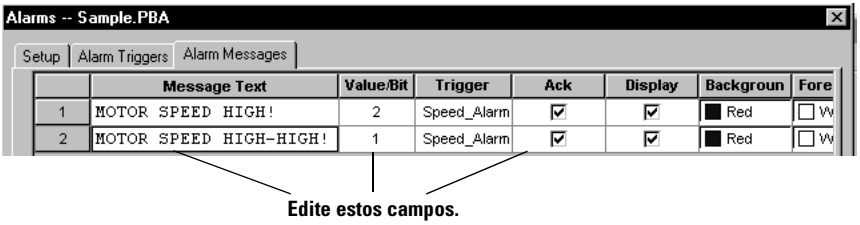
1. Seleccione la ficha **Mensajes de alarma** en el cuadro de diálogo Alarmas.

   Cada fila define un mensaje de alarma y sus atributos.




2. Para añadir una fila, haga clic con el botón derecho del mouse y seleccione **Añadir alarma** del menú contextual.

3. Para cada fila, edite los atributos que se muestran a continuación:
   - Haga doble clic en el campo Texto del mensaje y escriba el mensaje de alarma.
   - Haga doble clic en el campo Valor/Bit (Offset de bit) e introduzca el valor mostrado.
   - Haga clic en la casilla de verificación del campo Confirmar.




4. Haga clic en **Aceptar** para salir del cuadro de diálogo Alarmas.

Los mensajes de alarma activados por bit son definidos por un offset de bit (campo Valor/Bit) de la dirección del Tag de disparo. Por ejemplo, si la dirección del Tag de disparo está definida como B3:1/0, los mensajes de alarma pueden ser activados desde las direcciones B3:1/1 y B3:1/2.

- Cuando la velocidad del motor alcanza 1200 rpm, el controlador lógico establece el bit B3:1/2, con lo que se activa una condición de alarma. Aparecerá el mensaje ¡ALTA VELOCIDAD! en el indicador de alarma.

| **B3:1/0** | **+** | **2** | **=** | **B3:1/2** |
|---|---|---|---|---|
| Dirección del tag de disparo | | Valor/Bit del mensaje de alarma | | Dirección de controlador lógico |

- Cuando la velocidad del motor alcanza 1500 rpm, el controlador lógico establece el bit B3:1/1, con lo que se activa una condición de alarma. Aparecerá el mensaje ¡ALTA VELOCIDAD - MUY ALTA! en el indicador de alarma.

| **B3:1/0** | **+** | **1** | **=** | **B3:1/1** |
|---|---|---|---|---|
| Dirección del tag de disparo | | Valor/Bit del mensaje de alarma | | Dirección de controlador lógico |

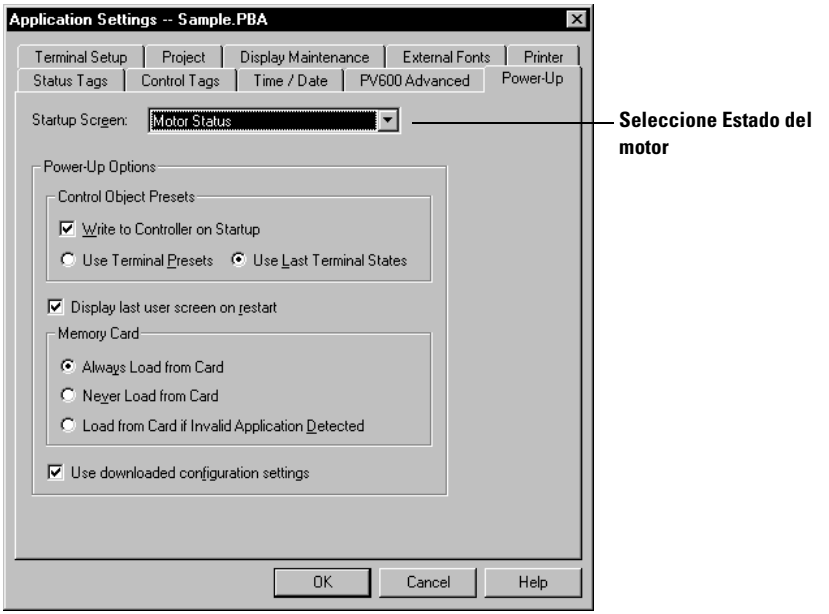
## Cierre de pantallas

Cierre cada pantalla haciendo clic en la X de la barra de título de la pantalla. O bien seleccione **Pantalla>Cerrar** para cerrar cada pantalla.

O bien seleccione **Ventanas>Cerrar todas las pantallas de aplicación actual** para cerrar todas las pantallas.

## Definición de la pantalla de inicio de la aplicación

1. Seleccione **Aplicación>Selecciones**.
2. Seleccione la ficha **Arranque**.
3. En el cuadro de lista **Pantalla de inicio**, seleccione **Estado del motor**.

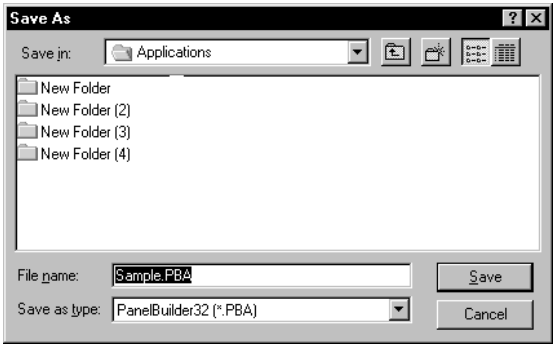



4. Haga clic en **Aceptar** para salir del cuadro de diálogo.

## Almacenamiento de la aplicación

1. Seleccione **Archivo>Guardar** o haga clic en el icono **Guardar** en la barra de herramientas.

   Se guarda el archivo a una ubicación predeterminada con el nombre de la aplicación y el tipo de archivo .PBA.




2. Haga clic en el botón **Guardar** para salir y guardar la aplicación.

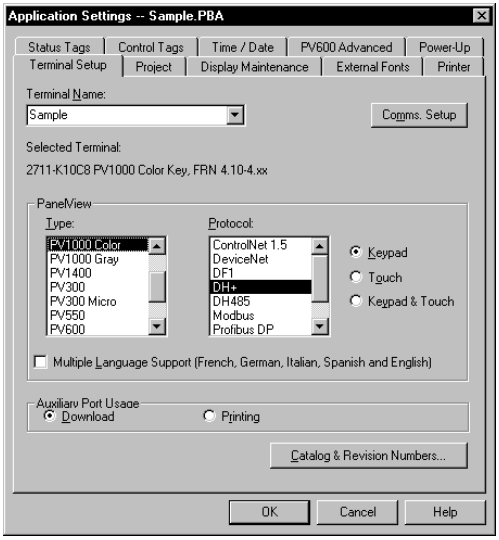
   El archivo se guarda en **Archivos de programa>Allen-Bradley>PanelBuilder32> Aplicaciones**.

   **Indicación**: La próxima vez que seleccione Archivo>Guardar no se abrirá el cuadro de diálogo Guardar como. El archivo se guarda en el disco con el nombre de la aplicación y el tipo de archivo .PBA.

## Conversión de la aplicación para otro tipo de terminal

La aplicación de ejemplo se creó para el terminal de teclado PanelView 600 y está disponible para los protocolos de DH-485, DH+, DF1, E/S remotas, DeviceNet, EtherNet/IP, ControlNet y Modbus. Puede convertir cualquiera de esas aplicaciones a otro tamaño de terminal, como PanelView 1000, siguiendo el procedimiento que se indica a continuación.

1. Seleccione **Aplicación>Selecciones**.
2. Haga clic en la ficha **Configurar**.
3. Seleccione el terminal PanelView para el que desea convertir la aplicación.




4. Cuando haga clic en **Aceptar**, se convierte la aplicación y se valida para detectar cualquier error.
   Si la aplicación se convierte correctamente, la ventana Excepciones muestra el mensaje:

   [Aplicación] pasó la conversión - No se encontraron errores

**IMPORTANTE** Según el tamaño de terminal, puede ser conveniente ajustar el tamaño y posición de los objetos apropiadamente. Quizá también desee ajustar el tamaño de los textos.

Si el terminal utiliza un protocolo diferente, puede seleccionar la opción **Convertir** en la ficha **Editar tag** del cuadro de diálogo **Herramientas>Opciones** y el editor de tags convertirá los tags actuales a los campos apropiados para el nuevo protocolo. Todavía es necesario actualizar los datos de tag.

# Configuración de comunicaciones

Este capítulo muestra como configurar las comunicaciones de red para el terminal PanelView y el controlador lógico. Se proporciona la configuración para los siguientes protocolos de comunicación:

- **DH-485** - configura un terminal PanelView DH-485 y un controlador SLC o MicroLogix
- **DH+** - configura un terminal PanelView DH+ y un controlador PLC 5, SLC 5/04 o un módulo ControlLogix DH+.
- **E/S remotas** - configura un terminal de E/S remotas y un controlador PLC 5, SLC 5/03, 5/04 ó 5/05 con un escáner 1747 SN/B o un módulo ControlLogix DHRIO.
- **ControlNet** - configura un terminal PanelView ControlNet y un controlador ControlLogix o PLC-5 con mensajes programados o no programados.
- **DeviceNet** - configura un terminal PanelView DeviceNet para la comunicación como dispositivo esclavo con PLC-5, SLC o ControlLogix con un módulo DeviceNet.
- **EtherNet/IP** - configura un terminal PanelView EtherNet/IP para la comunicación con un controlador ControlLogix (con módulo 1756-ENET/B o /ENBx), PLC-5E o SLC 5/05 en una red EtherNet/IP.
- **DF1** - configura un terminal PanelView DF1 y un controlador PLC-5, SLC 5/03, 5/04, 5/05, MicroLogix o ControlLogix. Para un puerto en serie ControlLogix, seleccione el tipo de controlador PLC-5.
- **Modbus** - configura un terminal PanelView Modbus y MicroLogix 1200/1500 Serie C.

Consulte la sección referente a su tipo terminal.

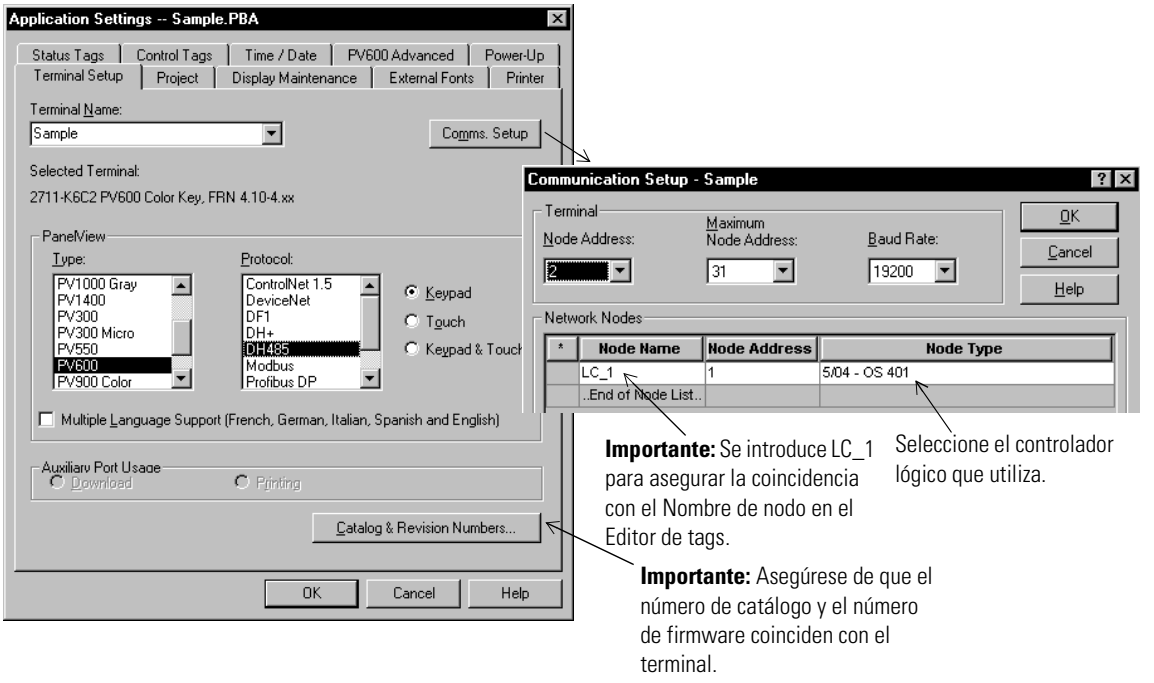
## Configuración de comunicaciones DH-485

En esta sección se definen los parámetros de comunicación para un terminal PanelView DH-485 y un controlador lógico en una red DH-485.

1. Seleccione **Aplicación>Selecciones**.

2. Seleccione la ficha **Configuración**.

3. Haga clic en el botón **Config. de com.** y establezca los parámetros como se muestra a continuación. Para añadir un nodo de red, haga clic con el botón derecho del mouse en el campo **Nombre de nodo**. Introduzca el **Nombre de nodo, Dirección de nodo** y **Tipo de nodo** del controlador que utiliza.



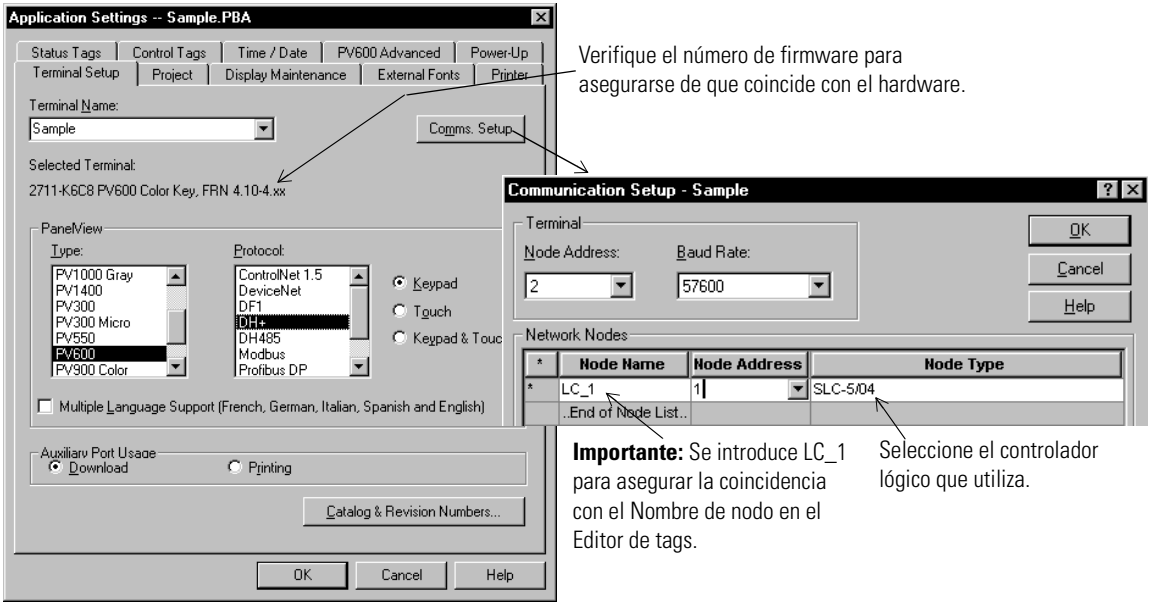

4. Haga clic en **Aceptar** hasta salir del cuadro de diálogo **Configuración de aplicación**.

## Configuración de comunicaciones DH+

En esta sección se definen los parámetros de comunicación para un terminal PanelView DH+ y un controlador lógico en una red DH+.

1. Seleccione **Aplicación>Selecciones**.
2. Seleccione la ficha **Configuración**.
3. Haga clic en el botón **Config. de com.**
4. Establezca los parámetros como se muestra a continuación.
   Para añadir un nodo de red, haga clic con el botón derecho del mouse en el campo **Nombre de nodo**. Introduzca el **Nombre de nodo**, **Dirección de nodo** y **Tipo de nodo** del controlador lógico que utiliza.

**IMPORTANTE** Para un controlador ControLogix, seleccione PLC-5 como Tipo de nodo.



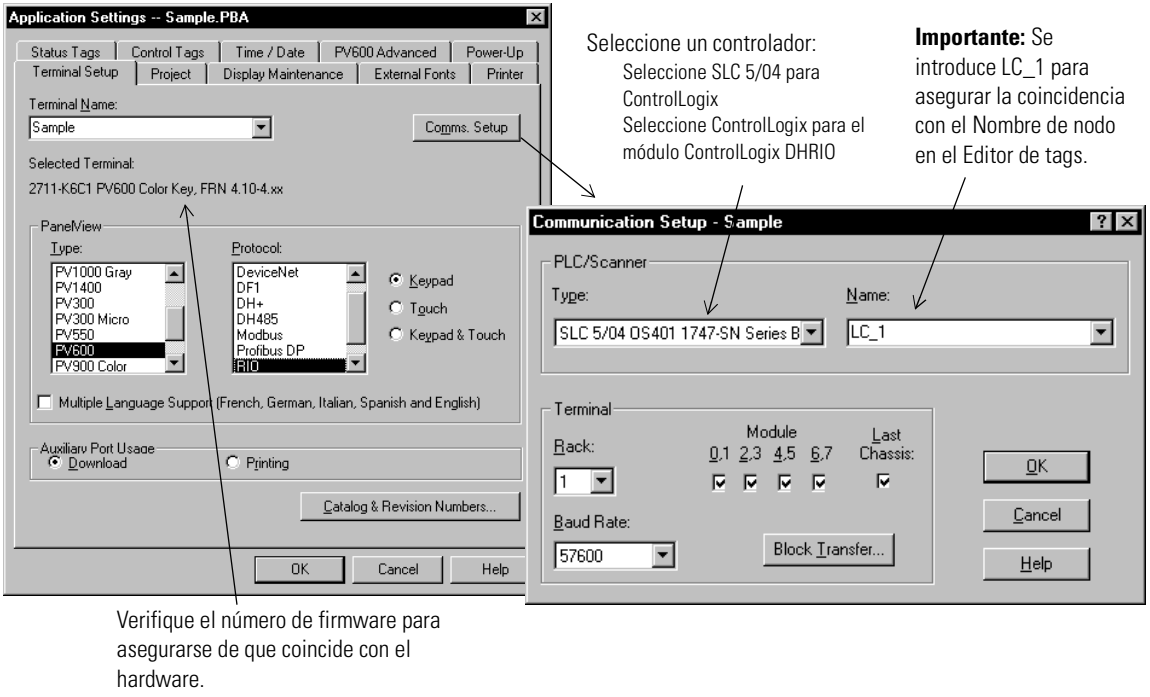

5. Haga clic en **Aceptar** hasta salir del cuadro de diálogo **Configuración de aplicación**.

## Configuración de comunicaciones de E/S remotas

En esta sección se define la configuración de las comunicaciones para un terminal PanelView de E/S remotas y un controlador lógico en una red de E/S remotas.

1. Seleccione **Aplicación>Selecciones**.

2. En la ficha **Configuración**, haga clic en el botón **Config. de com.** Establezca las propiedades tal como se muestra.



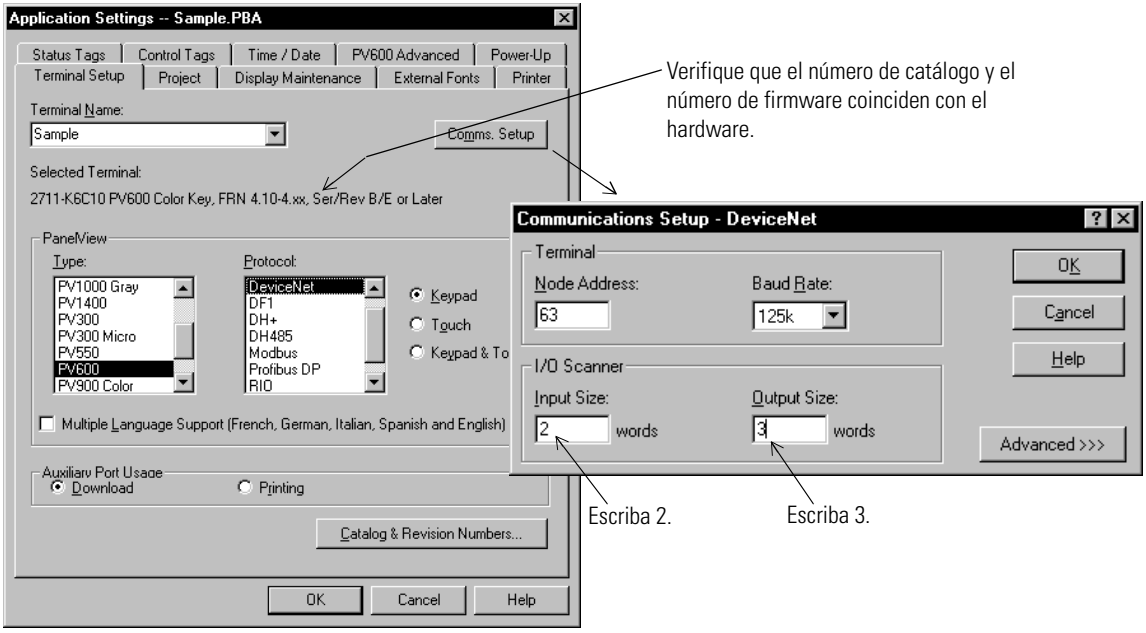

3. Haga clic en **Aceptar** hasta salir del cuadro de diálogo **Configuración de aplicación**.

## Configuración de comunicaciones DeviceNet

En esta sección se define la configuración de las comunicaciones para un terminal PanelView DeviceNet que opera como dispositivo esclavo en una red DeviceNet.

1. Seleccione **Aplicación>Selecciones**.

2. En la ficha **Configuración**, haga clic en el botón **Config. de com.** Establezca las propiedades tal como se muestra.



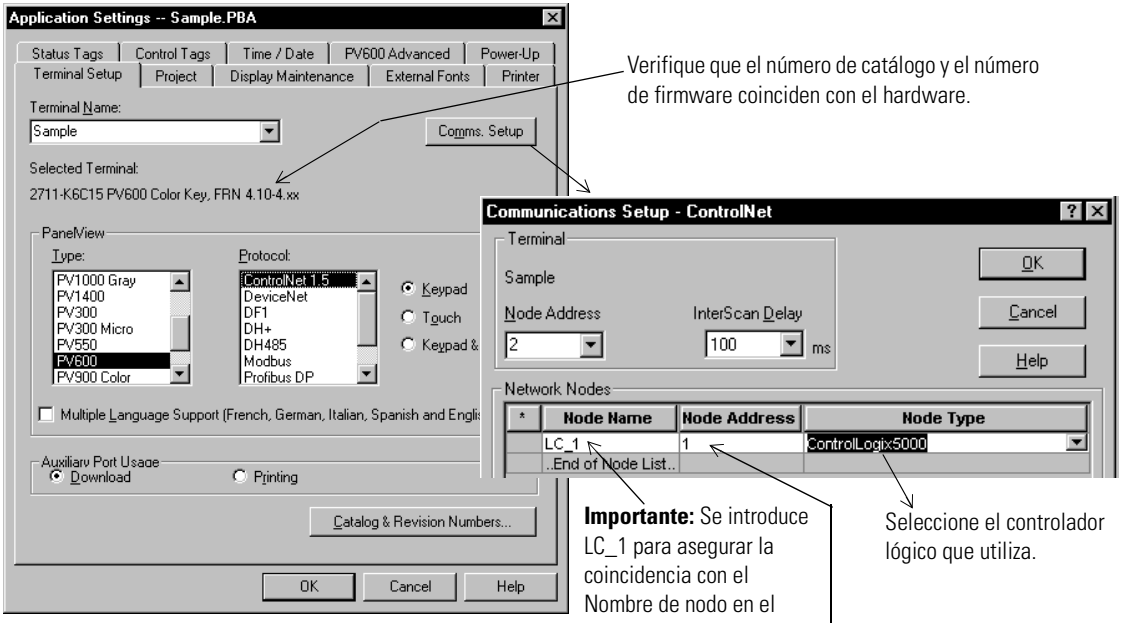

3. Haga clic en **Aceptar** hasta salir del cuadro de diálogo **Configuración de aplicación**.

## Configuración de comunicaciones ControlNet

En esta sección se define la configuración de las comunicaciones para un terminal PanelView ControlNet y un controlador ControlLogix en una red ControlNet.

1. Seleccione **Aplicación>Selecciones**.

2. En la ficha **Configuración**, haga clic en el botón **Config. de com.** Establezca las propiedades tal como se muestra.




Verifique que el número de catálogo y el número de firmware coinciden con el hardware.

**Importante:** Se introduce LC_1 para asegurar la coincidencia con el Nombre de nodo en el Editor de tags.

Seleccione el controlador lógico que utiliza.

1 para PLC Allen-Bradley
1 1 0 para ControlLogix, donde:
- 1 hace referencia al número de nodo (1 a 99) 1784-CNB
- 1 hace referencia al número backplane de ControlLogix
- 0 hace referencia al número de ranura de ControlLogix

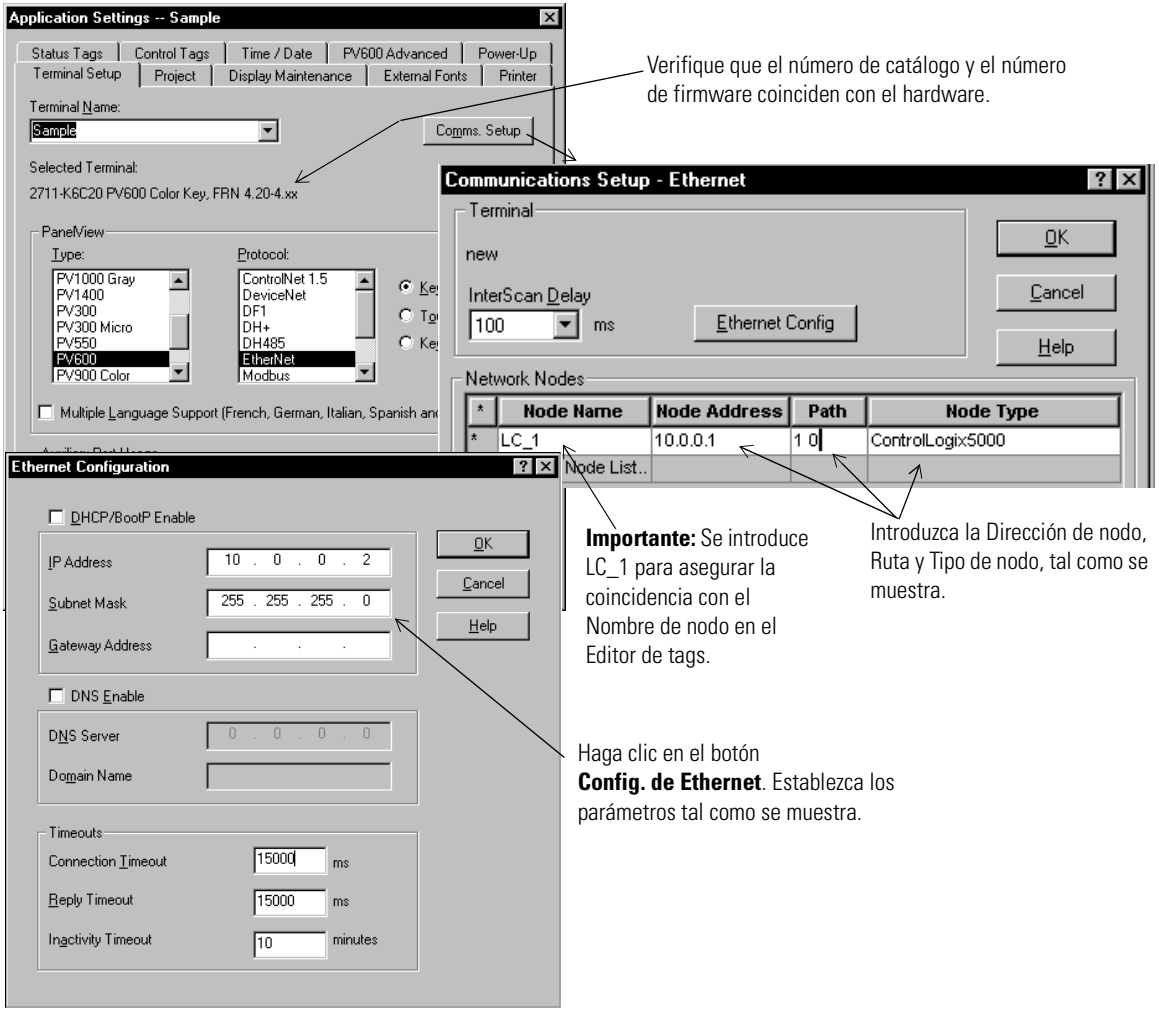
Debe introducir un espacio entre los números, tal como se muestra.

3. Haga clic en **Aceptar** hasta salir del cuadro de diálogo **Configuración de aplicación**.

## Configuración de comunicaciones EtherNet/IP

En esta sección se define la configuración de las comunicaciones para un terminal PanelView EtherNet/IP y un controlador ControlLogix en una red EtherNet/IP.

1. Seleccione **Aplicación>Selecciones**.
2. En la ficha **Configuración**, haga clic en el botón **Config. de com.** Establezca las propiedades tal como se muestra.



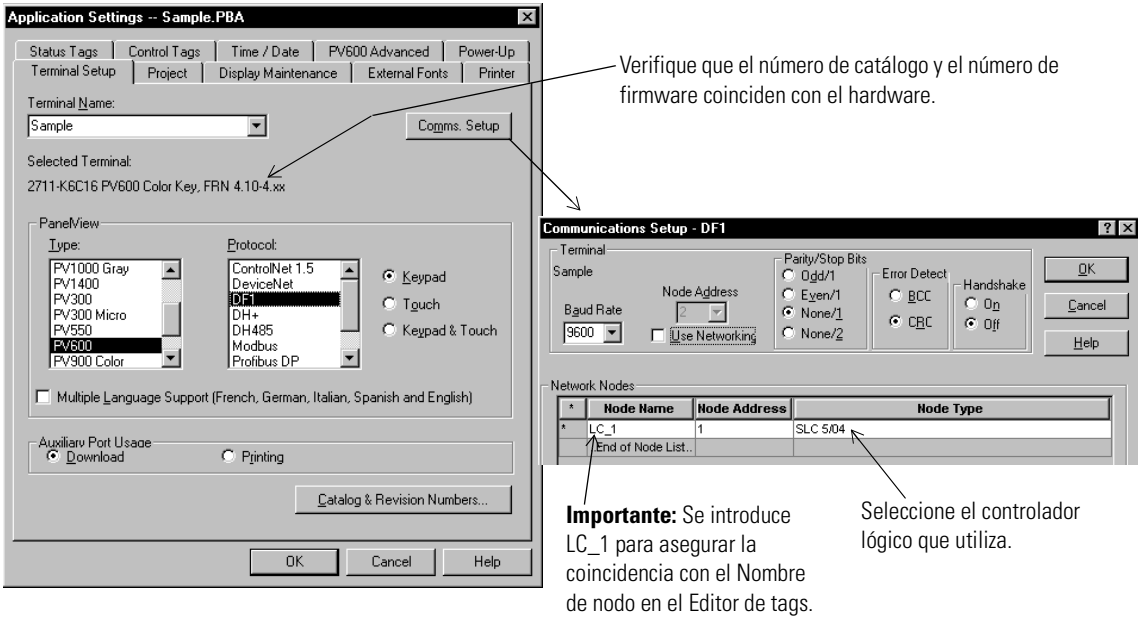

3. Haga clic en **Aceptar** hasta salir del cuadro de diálogo **Configuración de aplicación**.

## Configuración de comunicaciones DF1

En esta sección se define la configuración de las comunicaciones para un terminal PanelView DF1 y un controlador PLC-5 o SLC 5/03, /04, /05 a través del canal 0.

1. Seleccione **Aplicación>Selecciones**.

2. En la ficha **Configuración**, haga clic en el botón **Config. de com.**. Establezca las propiedades tal como se muestra.



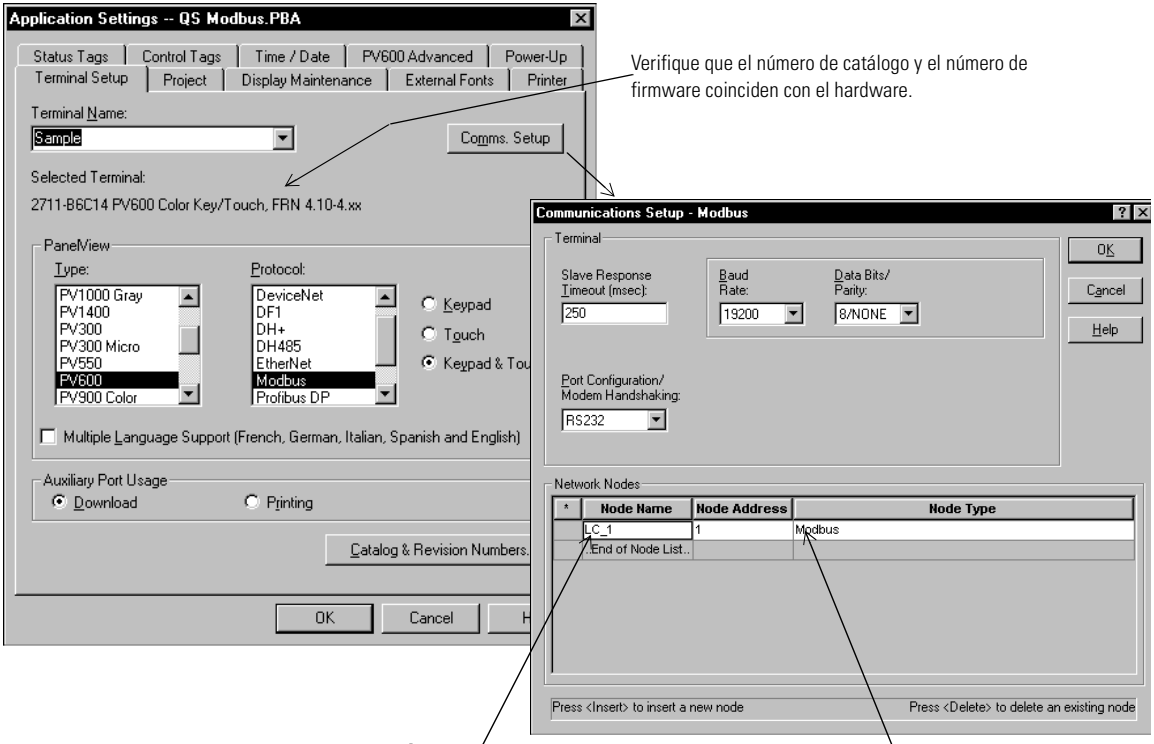

3. Haga clic en **Aceptar** hasta salir del cuadro de diálogo **Configuración de aplicación**.

## Configuración de comunicaciones Modbus

En esta sección se definen los parámetros de comunicación para un terminal PanelView Modbus y un controlador MicroLogix.

1. Seleccione **Aplicación>Selecciones**.

2. En la ficha **Configuración**, haga clic en el botón **Config. de com.**. Establezca las propiedades tal como se indica.




## Almacenamiento de la aplicación

Seleccione **Archivo>Guardar** o haga clic en la herramienta **Guardar** de la barra de herramientas.

# Introducción de tags de aplicación

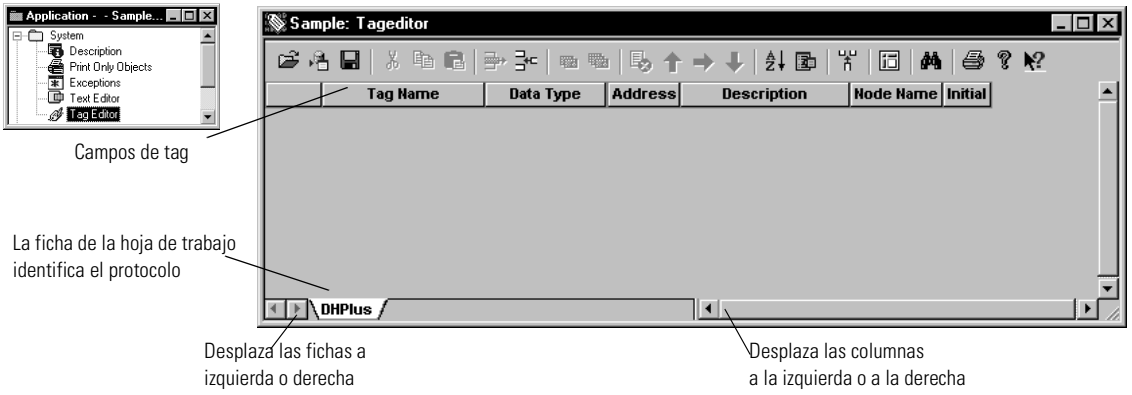
En este capítulo se muestra cómo:

- Abrir el editor de tags
- Introducir tags en la hoja de trabajo para cada protocolo de comunicación
- Guardar la aplicación

## Cómo abrir el editor de tags

**Para abrir el Editor de tags:**

- Seleccione **Herramientas>Editor de tags**
- O abra la carpeta **Sistema** en la ventana Aplicación y haga doble clic en el icono **Editor de tags**.
  Se abre una hoja de trabajo en blanco con el nombre del protocolo en su ficha. El Editor de tags tiene sus propias barras de menús y herramientas, que permanecen activas hasta que se cierra.



# Descripción de los tags de aplicación

## Tags de aplicación para DH-485, DH+ y DF1

Los siguientes tags de aplicación son utilizados por las aplicaciones DH-485, DH+ y DF1. Se aceptan valores predeterminados para los campos que no se muestran en la tabla. Estos tags también se utilizan para EtherNet/IP (a un PLC-5E o SLC) y ControlNet (a un PLC-5C).

| Nombre de tag | Tipo de datos | Dirección del tag | Descripción | Nombre de nodo | Valor inicial | Mín | Máx |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Start_Motor | Bit | B3:0/0 | Arranca el motor | LC_1 | 0 | 0 | 0 |
| Stop_Motor | Bit | B3:0/1 | Detiene el motor | LC_1 | 0 | 0 | 0 |
| Motor_Status_Ind | Bit | B3:0/2 | Muestra el estado encendido/apagado del motor | LC_1 | 0 | 0 | 0 |
| Motor_Speed | Número entero sin signo | N7:0 | Muestra la velocidad del motor | LC_1 | 0 | 0 | 65535 |
| Set_Max_Motor_Speed | Número entero sin signo | N7:1 | Establece la velocidad máxima | LC_1 | 1800 | 600 | 1800 |
| Speed_Alarm | Bit | B3:1/0 | Dispara los mensajes de alarma | LC_1 | 0 | 0 | 0 |

## Tags de aplicación de E/S remotas

La aplicación de E/S remotas utiliza los siguientes tags de aplicación. Se aceptan valores predeterminados para los campos que no se muestran en la tabla.

| Nombre de tag | Tipo de datos | Dirección del tag | Descripción | Nombre de nodo | Valor inicial | Mín | Máx |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Start_Motor | Bit | I:010/0 | Arranca el motor | LC_1 | 0 | 0 | 0 |
| Stop_Motor | Bit | I:010/1 | Detiene el motor | LC_1 | 0 | 0 | 0 |
| Motor_Status_Ind | Bit | O:010/0 | Muestra el estado encendido/apagado del motor | LC_1 | 0 | 0 | 0 |
| Motor_Speed | Número entero sin signo | O:011 | Muestra la velocidad del motor | LC_1 | 0 | 0 | 65535 |
| Set_Max_Motor_Speed | Número entero sin signo | I:011 | Establece la velocidad máxima | LC_1 | 1800 | 600 | 1800 |
| Speed_Alarm | Bit | O:012/0 | Dispara los mensajes de alarma | LC_1 | 0 | 0 | 0 |

## Tags de aplicación ControlNet sin programar

Los siguientes tags de aplicación son utilizados por la aplicación ControlNet con mensajes no programados. **Nota**: Se muestran los tags para una aplicación ControlLogix. Se aceptan valores predeterminados para los campos que no se muestran en la tabla.

| Nombre de tag | Tipo de datos | Dirección del tag | Descripción | Nombre de nodo | Valor inicial | Mín | Máx |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Start_Motor | Bit | Motor_Control.00 | Arranca el motor | LC_1 | 0 | 0 | 0 |
| Stop_Motor | Bit | Motor_Control.01 | Detiene el motor | LC_1 | 0 | 0 | 0 |
| Motor_Status_Ind | Bit | Motor_Control.02 | Muestra el estado encendido/apagado del motor | LC_1 | 0 | 0 | 0 |
| Motor_Speed | Número entero con signo/INT | Motor_Speed[0] | Muestra la velocidad del motor | LC_1 | 0 | 0 | 65535 |
| Set_Max_Motor_Speed | Número entero con signo/INT | Motor_Speed[1] | Establece la velocidad máxima | LC_1 | 1800 | 600 | 1800 |
| Speed_Alarm | Bit | Alarms.00 | Dispara los mensajes de alarma | LC_1 | 0 | 0 | 0 |

## Tags de aplicación ControlNet programados

Los siguientes tags de aplicación son utilizados por la aplicación ControlNet con mensajes programados. Se aceptan valores predeterminados para los campos que no se muestran en la tabla.

| Nombre de tag | Tipo de datos | Dirección del tag | Descripción | Nombre de nodo | Valor inicial | Mín | Máx |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Start_Motor | Bit | SI0:0/0 | Arranca el motor | ControlNet_Scheduled_File | 0 | 0 | 0 |
| Stop_Motor | Bit | SI0:0/1 | Detiene el motor | ControlNet_Scheduled_File | 0 | 0 | 0 |
| Motor_Status_Ind | Bit | SO0:0/0 | Muestra el estado encendido/apagado del motor | ControlNet_Scheduled_File | 0 | 0 | 0 |
| Motor_Speed | Número entero con signo/INT | SO0:1 | Muestra la velocidad del motor | ControlNet_Scheduled_File | 0 | 0 | 65535 |
| Set_Max_Motor_Speed | Número entero con signo/INT | SI0:1 | Establece la velocidad máxima | ControlNet_Scheduled_File | 1800 | 600 | 1800 |
| Speed_Alarm | Bit | SO0:2/0 | Dispara los mensajes de alarma | ControlNet_Scheduled_File | 0 | 0 | 0 |

## Tags de aplicación DeviceNet

La aplicación DeviceNet usa los siguientes tags de aplicación. Se aceptan valores predeterminados para los campos que no se muestran en la tabla.

| Nombre de tag | Tipo de datos | Dirección del tag | Descripción | Nombre de nodo | Valor inicial | Mín | Máx |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Start_Motor | Bit | I:00/0 | Arranca el motor | LC_1 | 0 | 0 | 0 |
| Stop_Motor | Bit | I:00/1 | Detiene el motor | LC_1 | 0 | 0 | 0 |
| Motor_Status_Ind | Bit | O:0/0 | Muestra el estado encendido/apagado del motor | LC_1 | 0 | 0 | 0 |
| Motor_Speed | Número entero sin signo | O:1 | Muestra la velocidad del motor | LC_1 | 0 | 0 | 65535 |
| Set_Max_Motor_Speed | Número entero sin signo | I:1 | Establece la velocidad máxima | LC_1 | 1800 | 600 | 1800 |
| Speed_Alarm | Bit | O:2/0 | Dispara los mensajes de alarma | LC_1 | 0 | 0 | 0 |

## Tags de aplicación EtherNet/IP

Los siguientes tags de aplicación son usados por el controlador ControlLogix en la aplicación EtherNet/IP con direccionamiento del controlador. Se aceptan valores predeterminados para los campos que no se muestran en la tabla.

| Nombre de tag | Tipo de datos | Dirección del tag | Descripción | Nombre de nodo | Valor inicial | Mín | Máx |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Start_Motor | Bit | Motor_Control.00 | Arranca el motor | LC_1 | 0 | 0 | 0 |
| Stop_Motor | Bit | Motor_Control.01 | Detiene el motor | LC_1 | 0 | 0 | 0 |
| Motor_Status_Ind | Bit | Motor_Control.02 | Muestra el estado encendido/apagado del motor | LC_1 | 0 | 0 | 0 |
| Motor_Speed | Número entero con signo/INT | Motor_Speed[0] | Muestra la velocidad del motor | LC_1 | 0 | 0 | 65535 |
| Set_Max_Motor_Speed | Número entero con signo/INT | Motor_Speed[1] | Establece la velocidad máxima | LC_1 | 1800 | 600 | 1800 |
| Speed_Alarm | Bit | Alarms.00 | Dispara los mensajes de alarma | LC_1 | 0 | 0 | 0 |

## Tags de aplicación Modbus

Los siguientes tags de aplicación son usados por la aplicación Modbus. Se aceptan valores predeterminados para los campos que no se muestran en la tabla.

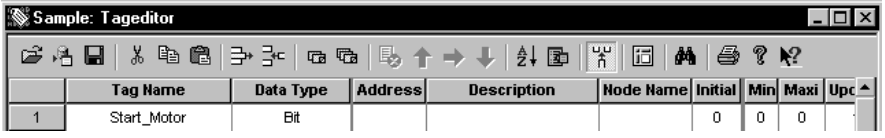
| Nombre de tag | Tipo de datos | Dirección de tag | Descripción | Nombre de nodo | Valor inicial | Tipo |
|---|---|---|---|---|---|---|
| Start_Motor | Bit | 1 | Arranca el motor | LC_1 | 0 | Bobina de salida |
| Stop_Motor | Bit | 2 | Detiene el motor | LC_1 | 0 | Bobina de salida |
| Motor_Status_Ind | Bit | 3 | Muestra estado del motor encendido/apagado | LC_1 | 0 | Bobina de salida |
| Motor_Speed | Número entero sin signo/INT | 1 | Muestra la velocidad del motor | LC_1 | 0 | Registro para memorización |
| Set_Max_Motor_Speed | Número entero sin signo/INT | 2 | Establece la velocidad máxima | LC_1 | 1800 | Registro para memorización |
| Speed_Alarm | Bit | 17 | Dispara los mensajes de alarma | LC_1 | 0 | Bobina de salida |

## Introducción de los tags de aplicación

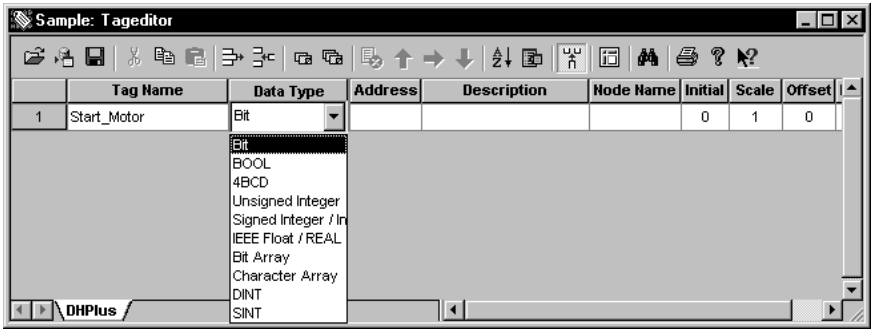
Introduzca los tags en la hoja de trabajo para todos los protocolos de comunicación. En la ficha de cada hoja de trabajo se muestra el nombre del protocolo para el que se crean los tags. Para DeviceNet, haga clic en la ficha **DeviceNet - E/S esclavas** antes de introducir ningún tag. Para Ethernet, haga clic en la ficha **ENet - Dirección del controlador**.

Siga el procedimiento que se describe a continuación para introducir cada fila (se muestra el procedimiento para DH+, los otros casos son similares).

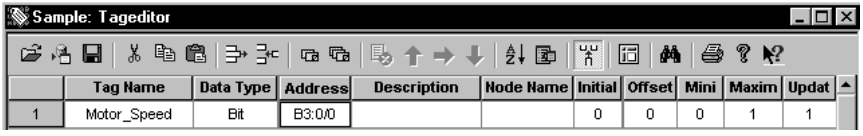
1. Seleccione **Ver>Atributos extendidos** o haga clic en la herramienta **Atributos extendidos** para que se muestren los campos Inicial, Mínimo, Máximo, Offset y Escalar.
2. Seleccione **Editar>Insertar tag** o haga clic en la herramienta **Insertar tag** en la barra de herramientas.
3. Haga doble clic en el campo **Nombre de tag** y escriba **Start_Motor**.



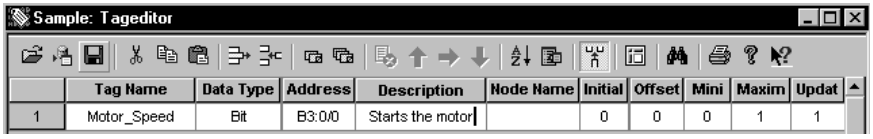
4. Haga clic en la flecha en el campo **Tipo de datos** y seleccione **Bit**.



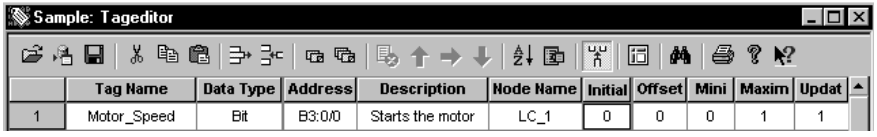

5. Haga doble clic en el campo **Dirección** y escriba **B3:0/0**. Para Modbus, escriba **1** en el campo **Dirección**.




6. Haga doble clic en el campo **Descripción** y escriba **Arranca el motor**.



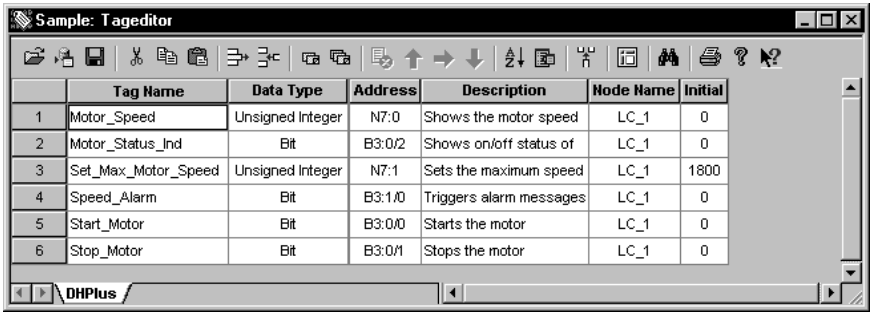

7. Haga clic en la flecha en el campo **Nombre de nodo** y seleccione **LC_1**. Se introdujo este nombre de nodo para el controlador lógico cuando se definió la configuración de la comunicación.




Se aceptan los valores predeterminados para los restantes atributos de tag. **Sin embargo, para el tag Set_Max_Motor_Speed, introduzca 600 en el campo Mínimo y 1800 en los campos Valor inicial y Máximo. El Valor mínimo 600 no se aplica a Modbus.**

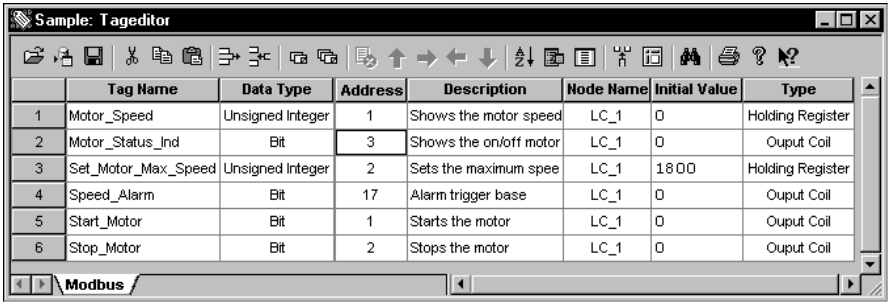
Para una aplicación Modbus, introduzca **Registro de memorización** o **Bobina de salida** en el campo **Tipo** tal como se muestra en la página anterior.

8. Repita los pasos 2 a 7 para introducir los restantes tags.
   El editor de tags debería presentar una apariencia similar a ésta cuando finalice la introducción de los tags.




| | Tag Name | Data Type | Address | Description | Node Name | Initial |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 1 | Motor_Speed | Unsigned Integer | N7:0 | Shows the motor speed | LC_1 | 0 |
| 2 | Motor_Status_Ind | Bit | B3:0/2 | Shows on/off status of | LC_1 | 0 |
| 3 | Set_Max_Motor_Speed | Unsigned Integer | N7:1 | Sets the maximum speed | LC_1 | 1800 |
| 4 | Speed_Alarm | Bit | B3:1/0 | Triggers alarm messages | LC_1 | 0 |
| 5 | Start_Motor | Bit | B3:0/0 | Starts the motor | LC_1 | 0 |
| 6 | Stop_Motor | Bit | B3:0/1 | Stops the motor | LC_1 | 0 |

Para una aplicación Modbus, el Editor de tags debería tener una apariencia similar a ésta.




| | Tag Name | Data Type | Address | Description | Node Name | Initial Value | Type |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1 | Motor_Speed | Unsigned Integer | 1 | Shows the motor speed | LC_1 | 0 | Holding Register |
| 2 | Motor_Status_Ind | Bit | 3 | Shows the on/off motor | LC_1 | 0 | Ouput Coil |
| 3 | Set_Motor_Max_Speed | Unsigned Integer | 2 | Sets the maximum spee | LC_1 | 1800 | Holding Register |
| 4 | Speed_Alarm | Bit | 17 | Alarm trigger base | LC_1 | 0 | Ouput Coil |
| 5 | Start_Motor | Bit | 1 | Starts the motor | LC_1 | 0 | Ouput Coil |
| 6 | Stop_Motor | Bit | 2 | Stops the motor | LC_1 | 0 | Ouput Coil |

9. Guarde los tags seleccionando **Archivo>Guardar proyecto**.

10. Cierre el editor de tags haciendo clic en la **X** de la barra de título.

11. Cierre las pantallas haciendo clic en la **X** de la barra de título de cada pantalla. O bien, seleccione **Pantalla>Cerrar** para cerrar cada pantalla.

## Almacenamiento de la aplicación

Seleccione **Archivo>Guardar** o haga clic en el icono **Guardar** en la barra de herramientas.

# Descarga de la aplicación

En este capítulo se muestra cómo:

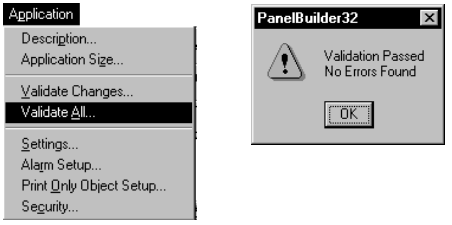
- Validar la aplicación.
- Descargar la aplicación que usa una conexión en serie punto a punto
- Cerrar la aplicación

## Verificación de errores de la aplicación

En esta sección se muestra cómo verificar si la aplicación tiene errores. La aplicación también se valida automáticamente durante el proceso de descarga.

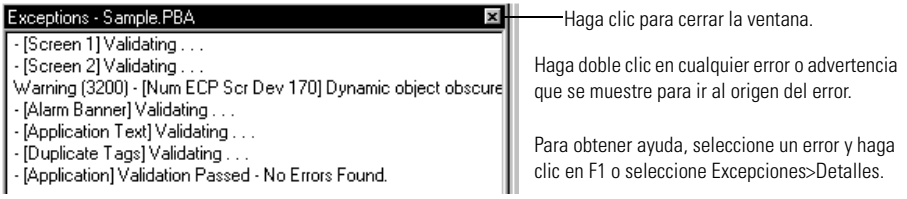
1. Seleccione **Aplicación>Validar todo**. Se verifica si la aplicación tiene errores.

   Si la aplicación pasa la validación satisfactoriamente, verá este cuadro de diálogo.




2. Haga clic en **Aceptar**.

Si se produce algún error o se muestra alguna advertencia, se abre la ventana Excepciones. Es necesario corregir los errores antes de descargar la aplicación. Las advertencias son opcionales.


Exceptions - Sample.PBA
- [Screen 1] Validating . . .
- [Screen 2] Validating . . .
Warning (3200) - [Num ECP Scr Dev 170] Dynamic object obscure
- [Alarm Banner] Validating . . .
- [Application Text] Validating . . .
- [Duplicate Tags] Validating . . .
- [Application] Validation Passed - No Errors Found.
Haga clic para cerrar la ventana.
Haga doble clic en cualquier error o advertencia que se muestre para ir al origen del error.
Para obtener ayuda, seleccione un error y haga clic en F1 o seleccione Excepciones>Detalles.

Después de corregir los errores, puede volver a abrir la ventana de excepciones haciendo clic en la ventana Excepciones en la carpeta Sistema de la ventana Aplicación.

Para obtener ayuda adicional acerca de la validación de una aplicación, seleccione **Ayuda> Contenido**. Seleccione la ficha **Índice** e introduzca las palabras de búsqueda **validar la aplicación**.

# Descarga de la aplicación

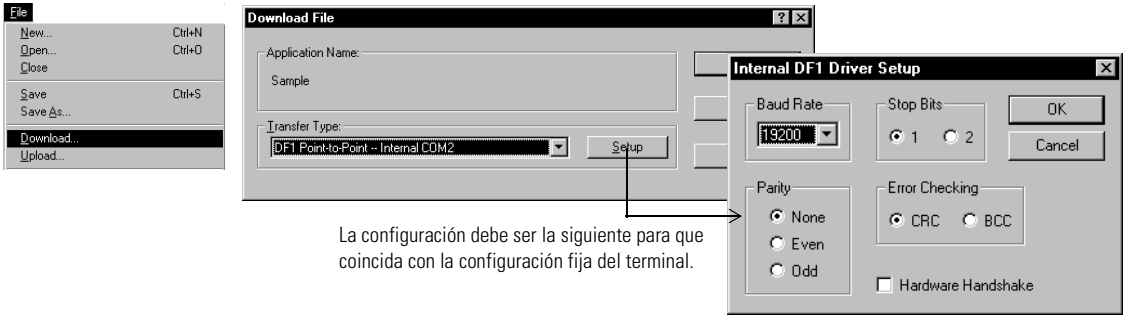
### Terminales PanelView DH+, de E/S remotas, DF1, ControlNet, DeviceNet, EtherNet/IP y Modbus

En esta sección se muestra cómo descargar una aplicación desde una computadora en un terminal PanelView DH+, RIO, ControlNet, DeviceNet, EtherNet/IP o Modbus usando una conexión en serie punto a punto y un driver DF1 de PanelBuilder32.

**Verifique las conexiones de cableado tal como se muestra en el Capítulo 1.**

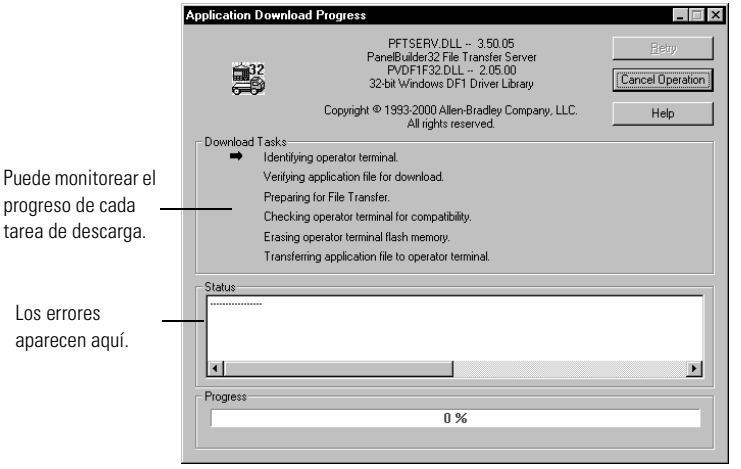
1. Seleccione **Archivo>Descargar**.

   Se abre el cuadro de diálogo Descargar archivo. Muestra el nombre de la aplicación y el driver usado para descargarla.



2. Haga clic en **Aceptar**.

   La aplicación es validada (se verifica si presenta errores) y después se descarga en el terminal. Se abre el siguiente cuadro de diálogo para mostrar el estado de la descarga.




Cuando finaliza la descarga, se reinicia el terminal, se lleva a cabo una verificación y se muestra la pantalla de inicio de la aplicación.

### Terminales PanelView DH485 y RS232 (protocolo DH485)

En esta sección se muestra cómo descargar una aplicación desde una computadora en un terminal PanelView DH485 o RS-232 (protocolo DH485) usando el driver de dispositivo **1747-PIC de RSLinx**. RSLinx se instala durante el proceso de instalación de PanelBuilder32.

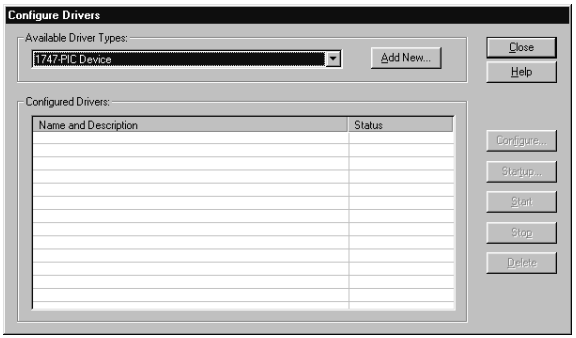
**IMPORTANTE** El driver DF1 no estará disponible si alguno de los puertos en serie de la computadora está configurado para usar un driver de RSLinx.

**Verifique las conexiones de cableado tal como se muestra en el Capítulo 1.**

1. Configure el driver 1747-PICRS de Linx tal como se describe en los pasos 2 a 5.

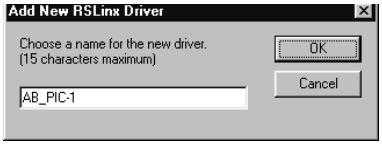
2. Seleccione **Archivo>Configurar estación de trabajo** y después seleccione **Configurar drivers RSLinx** en el cuadro de diálogo de configuración de estación de trabajo.

   Se abre el cuadro de diálogo **Configurar drivers**.

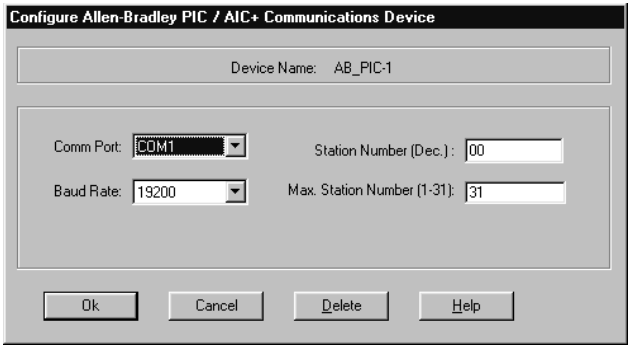



3. Seleccione el **dispositivo 1747-PIC / AIC+** del menú desplegable y haga clic en **Añadir>Nuevo**.

   Se le pedirá que introduzca un nombre de driver.



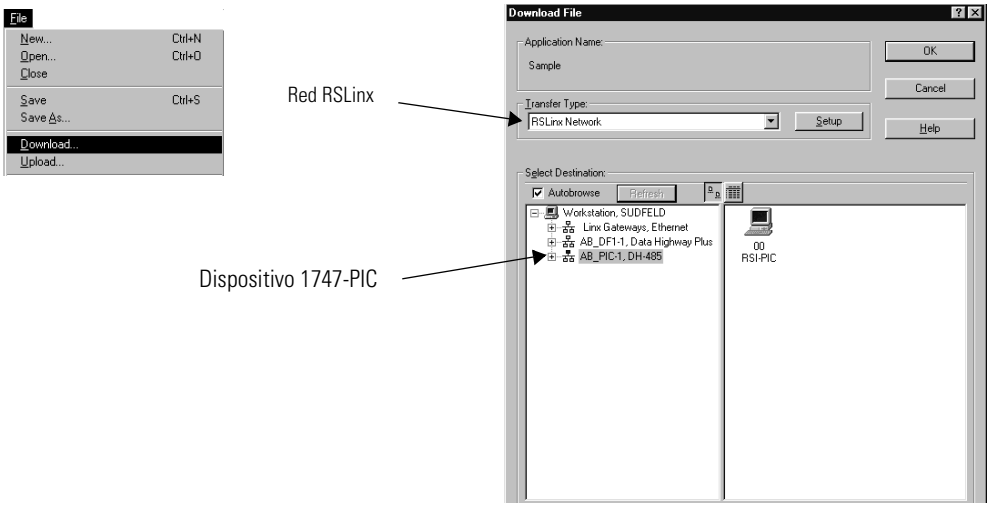
4. Haga clic en **Aceptar** para guardar el nombre del driver.
   Se abre un cuadro de diálogo que le permite introducir la configuración del PIC tal como se muestra aquí:




5. Haga clic en **Aceptar** y reinicie la computadora para cargar el nuevo driver.

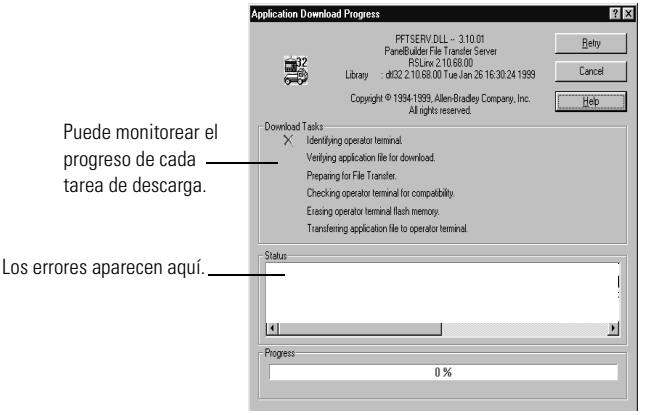
6. Seleccione **Archivo>Descargar**.

   Se abre el cuadro de diálogo Descargar archivo. Muestra el nombre de la aplicación. Seleccione el **dispositivo 1747-PIC de RSLinx** como driver usado para descargar la aplicación.



7. Haga clic en **Aceptar**.

   La aplicación es validada (se verifica si presenta errores) y después se descarga en el terminal. Se abre el siguiente cuadro de diálogo para mostrar el estado de la descarga.

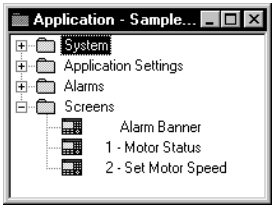



Cuando finaliza la descarga, se reinicia el terminal, se lleva a cabo una verificación y se muestra la pantalla de inicio de la aplicación.

## Cómo cerrar la aplicación y salir de PanelBuilder32

1. Seleccione **Archivo>Cerrar**

   O bien, haga doble clic en la **X** situada en la esquina superior de la ventana de la aplicación.



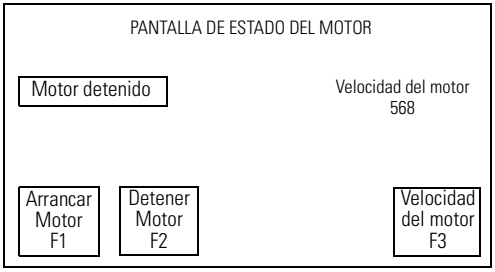

2. Seleccione **Archivo>Salir** para salir de PanelBuilder32.

# Ejecución de la aplicación

En este capítulo se proporcionan algunas indicaciones para comprobar la operación de la aplicación.

## Pantalla de estado del motor

Tras recibir la aplicación descargada, el terminal PanelView muestra la pantalla de estado del motor.




**Para arrancar/detener el motor:**

1. Presione la tecla [F1]. En las pantallas táctiles, toque [Arrancar Motor F1]

   Observe cómo cambia el botón pulsador Arrancar/Detener motor cada vez que se presiona.

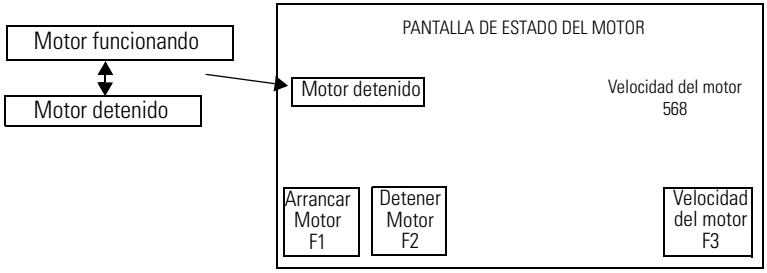
   [Arrancar Motor F1] ↔ [Motor Encendido]

2. Detenga el motor presionando [F2] o, en las pantallas táctiles [Detener Motor F2]

   Observe que el texto interno también cambia cada vez que se presiona el botón de parada.

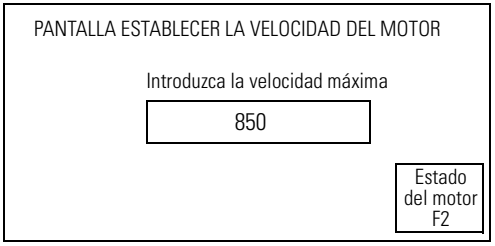
   [Detener Motor F2] ↔ [Motor Detenido]

3. Presione los botones Arrancar/Detener motor y observe cómo cambia también el indicador de estado del motor.




## Pantalla Velocidad del motor

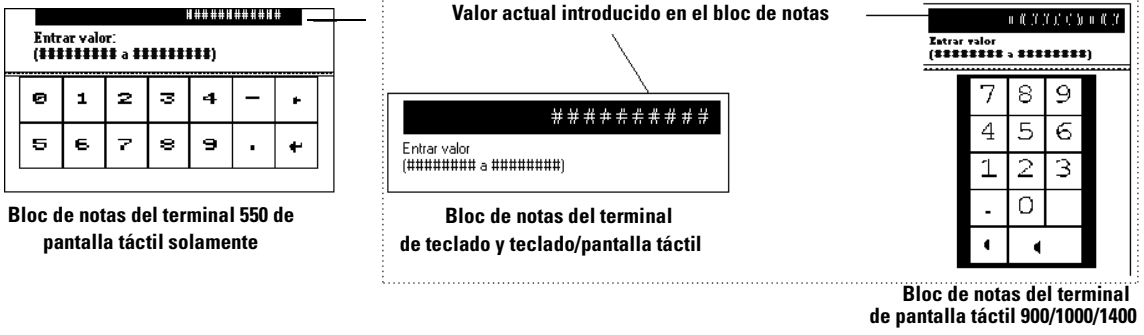
Haga que se muestre la pantalla Velocidad del motor presionando [F3]. En las pantallas táctiles, toque Velocidad del motor F3




### Para introducir la velocidad de un motor:

1. Presione la tecla [F1]. En las pantallas táctiles, toque Introduzca la velocidad m‡xima ####

   Se abre el bloc de notas de entrada numérica.




**Bloc de notas del terminal 550 de pantalla táctil solamente**

**Bloc de notas del terminal de teclado y teclado/pantalla táctil**

**Bloc de notas del terminal de pantalla táctil 900/1000/1400**

2. Introduzca en el bloc de notas una velocidad de motor comprendida entre 600 y 1800 usando las teclas de entrada numérica. En las pantallas táctiles, toque las teclas numéricas que se muestran.

   **Nota:** Durante la introducción de los datos, espere hasta que el número que se introduce aparezca en el bloc de notas antes de introducir el número siguiente.

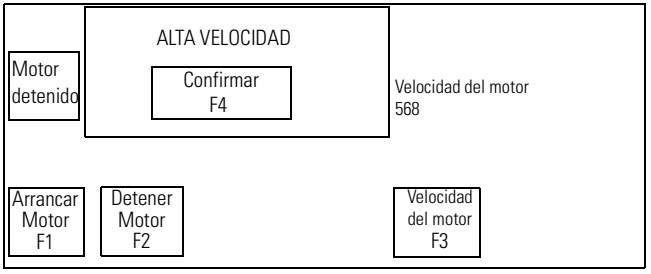
3. Presione Intro (↵) para guardar el valor y cierre el bloc de notas.
4. Presione la tecla [F2]. En las pantallas táctiles, toque [Estado del Motor F2]

   Observe que la nueva velocidad del motor se muestra en la pantalla de estado.

La nueva velocidad no será efectiva hasta que el motor se detenga y se vuelva a arrancar.

## Indicador de alarma

Para crear una condición de alarma, introduzca una velocidad máxima del motor comprendida entre 1200 y 1500, tal como se describe en la sección anterior y, a continuación, arranque el motor. Se muestra un indicador de alarma sobre la pantalla actual.




Para confirmar la alarma, presione la tecla [F4]. En las pantallas táctiles, toque [Confirmar F4]

Desaparece el indicador de alarma.

**Nota:** Cuando la velocidad del motor está comprendida entre 1500 y 1800 rpm, se muestra un mensaje de alarma diferente.

# Programas de aplicación

En este apéndice se indica la lógica de escalera requerida para ejecutar una aplicación de ejemplo en el terminal PanelView. El apéndice tiene tres secciones:

- Programas de aplicación de PanelBuilder32
- Programas de lógica de escalera
- Configuraciones de escáner de DeviceNet

# Programas de aplicación de PanelBuilder32

Estos archivos se encuentran en el CD de instalación de PanelBuilder32, en el directorio QuickStart\PV.

### Archivos de aplicación de PanelBuilder32

| Nombre de archivo | Usar con esta aplicación: |
|---|---|
| CL_DHP.pba | • Controlador ControlLogix con módulo DH+ (1756-DHRIO)<br>• Módulo DHRIO configurado para la ranura 1<br>• Canal 1 de DHRIO establecido para 57.6 K baudios |
| CL_rio.pba | • Controlador ControlLogix con módulo RIO (1756-DHRIO)<br>• Módulo DHRIO en la ranura 1<br>• Canal 2 de DHRIO establecido para 57.6K baudios |
| CLCNetS.pba | • ControlLogix con un puente ControlNet (1756-CNB)<br>• Puente ControlNet configurado para la ranura 1<br>• Mensajes programados |
| CLCNetU.pba | • ControlLogix con un puente ControlNet (1756-CNB)<br>• Puente ControlNet configurado para la ranura 1<br>• Mensajes no programados |
| CL_Enet.pba | • Controlador ControlLogix con módulo 1756-ENET/B<br>• Direccionamiento de red<br>• Ranura 1 |
| PLC_Enet.pba | • PLC-5E (Ethernet) |
| SLC_Enet.pba | • SLC 5/05 (Ethernet) |
| DF1.pba | • Cualquier PLC-5, SLC-5/03, 5/04, 5/05, MicroLogix con características mejoradas |
| DNet.pba | • 1756-DNB configurado para la ranura 1 con controlador ControlLogix o<br>• 1771-SDN configurado para la ranura 1 con controlador PLC-5<br>• 1747-SDN configurado para la ranura 1 con controlador SLC. |
| MLDH485.pba | • MicroLogix con RS-485 |
| PLC_DHP.pba | • PLC-5 con Data Highway + |
| PLC_RIO.pba | • PLC-5 con E/S remotas |
| PLCCNetU.pba | • PLC-5 con ControlNet<br>• Mensajes no programados |
| SLC_DHP.pba | • SLC 5/04 con Data Highway + |
| SLC_RIO.pba | • SLC con E/S remotas<br>• Módulo de E/S remotas configurado para la ranura 1 |
| SLCDH485.pba | • Quizá se necesite 1761-NET-AIC<br>• Cualquier SLC<br>**Nota:** Se pueden configurar SLC 5/04 ó 5/05 canal 0 para el protocolo DH485.<br>• Configure la aplicación PanelBuilder según el número de catálogo de PanelView. |
| Modbus.pba | • MicroLogix 1200/1500 |

## Programas de lógica de escalera

Estos archivos se proporcionan en el CD de instalación de PanelBuilder32.

### Programas de controlador ControlLogix (directorio \QuickStart\CL)

| Nombre de archivo | Usar con esta aplicación: | Página: |
|---|---|---|
| cnet_sch.acd | • ControlLogix en la ranura 0<br>• Módulo ControlLogix 1756-CNB en la ranura 1<br>• Mensajes programados | 75 |
| cnet_unsch.acd | • ControlLogix en la ranura 0<br>• Módulo ControlLogix 1756-CNB en la ranura 1<br>• Mensajes no programados | 77 |
| dhp.acd | • ControlLogix en la ranura 0<br>• Módulo 1756-DHRIO en la ranura 1<br>• Canal 1 de DHRIO establecido para 57.6 K baudios | 79 |
| dnet.acd | • ControlLogix en la ranura 0<br>• Módulo ControlLogix 1756-DNB en la ranura 1<br>• Velocidad establecida a 125 K | 81 |
| rio.acd | • ControlLogix en la ranura 0<br>• La dirección IP es 10.0.0.1<br>• Módulo 1756-DHRIO en la ranura 1<br>• Canal 2 de DHRIO establecido para 57.6K baudios | 83 |
| enet.acd | • ControlLogix en la ranura 0<br>• Módulo 1756-ENET/B en la ranura 1<br>• El tipo de mensaje es Direccionamiento de red | 85 |

### Programas de controlador PLC-5 (directorio\QuickStart\PLC)

| Nombre de archivo | Usar con esta aplicación: | Página: |
|---|---|---|
| cnet.rsp | • PLC-5C | 105 |
| dhp_df1.rsp | • Cualquier PLC-5 con características mejoradas para DF1<br>• Cualquier PLC-5 para DH+ | 107 |
| dnet.rsp | • Cualquier PLC-5<br>• Escáner 1771-SDN ControlNet en la ranura 1 | 109 |
| rio.rsp | • Cualquier PLC-5<br>• Puerto de E/S remotas | 112 |
| enet.rsp | • PLC-5E (Ethernet)<br>• La dirección IP es 10.0.0.1 | 114 |

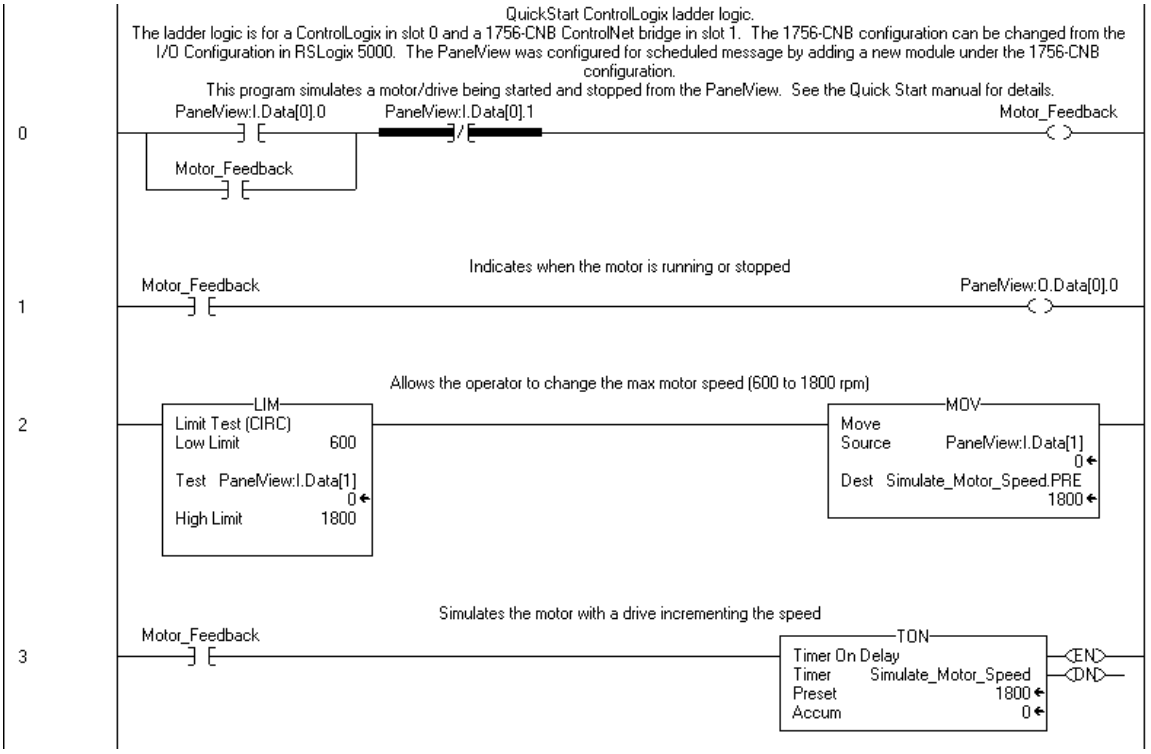
### Programas del controlador SLC (directorio\QuickStart\SLC)

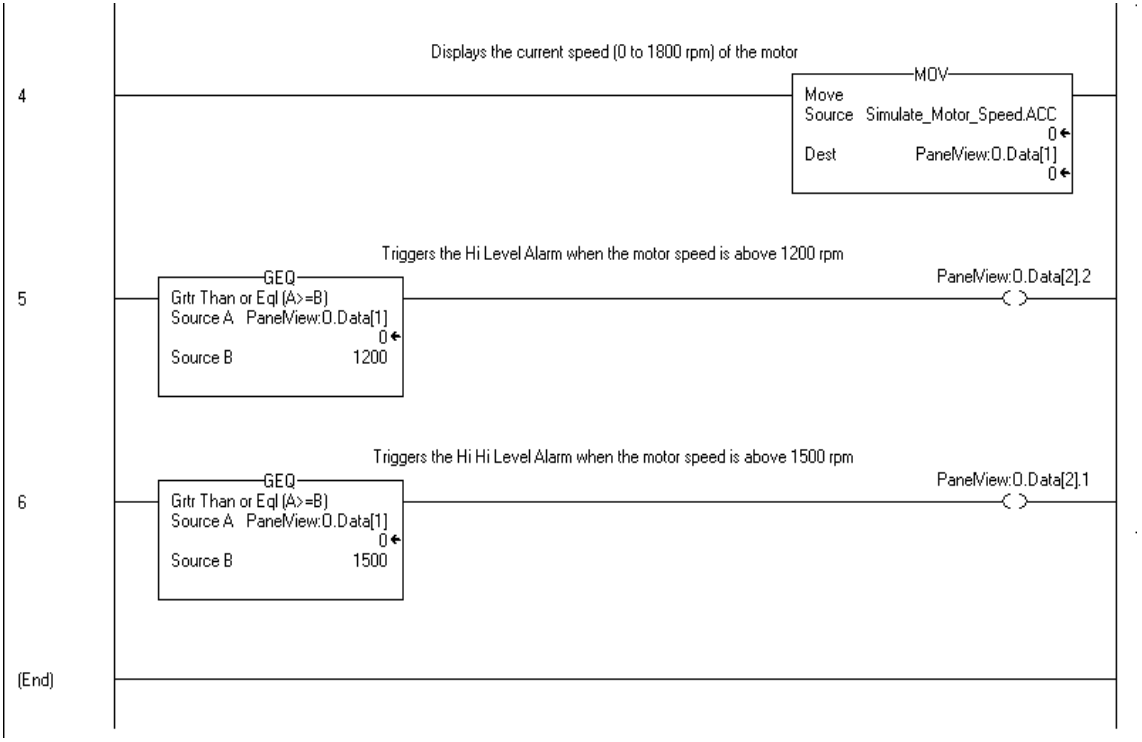
| Nombre de archivo | Para el uso con esta aplicación: | Página: |
|---|---|---|
| dh485.rss | • El canal 0 debe utilizarse en un SLC-5/04 ó 5/05 con un acoplador de red 1761-NET-AIC | 91 |
| df1.rss | • SLC 5/03, 5/04, 5/05<br>• Canal 0 configurado para DF1, sin paridad, CRC y sin handshaking.<br>• Velocidad establecida a 9600<br>**Importante:** Quizá necesite convertir la lógica de escalera para el controlador correspondiente. | 87 |
| dhp.rss | • SLC 5/04<br>• Canal 1 configurado para DH+ a 57.6 K baudios. | 95 |
| dnet.rss | • SLC 5/02, 5/03, 5/04, 5/05<br>• Escáner DeviceNet 1747-SDN en la ranura 0<br>• Velocidad establecida a 125 K<br>**Importante:** Quizá necesite convertir la lógica de escalera para el controlador correspondiente. | 97 |
| rio.rss | • SLC 5/02, 5/03, 5/04, 5/05<br>• Escáner 1747-SN en la ranura 0<br>• Velocidad establecida a 57.6 K<br>**Importante:** Quizá necesite convertir la lógica de escalera para el controlador correspondiente. | 99 |
| enet.rss | • SLC 5/05E (Ethernet)<br>• La dirección IP es 10.0.0.1 | 101 |

### Programas de controlador MicroLogix (directorio\QuickStart\ML)

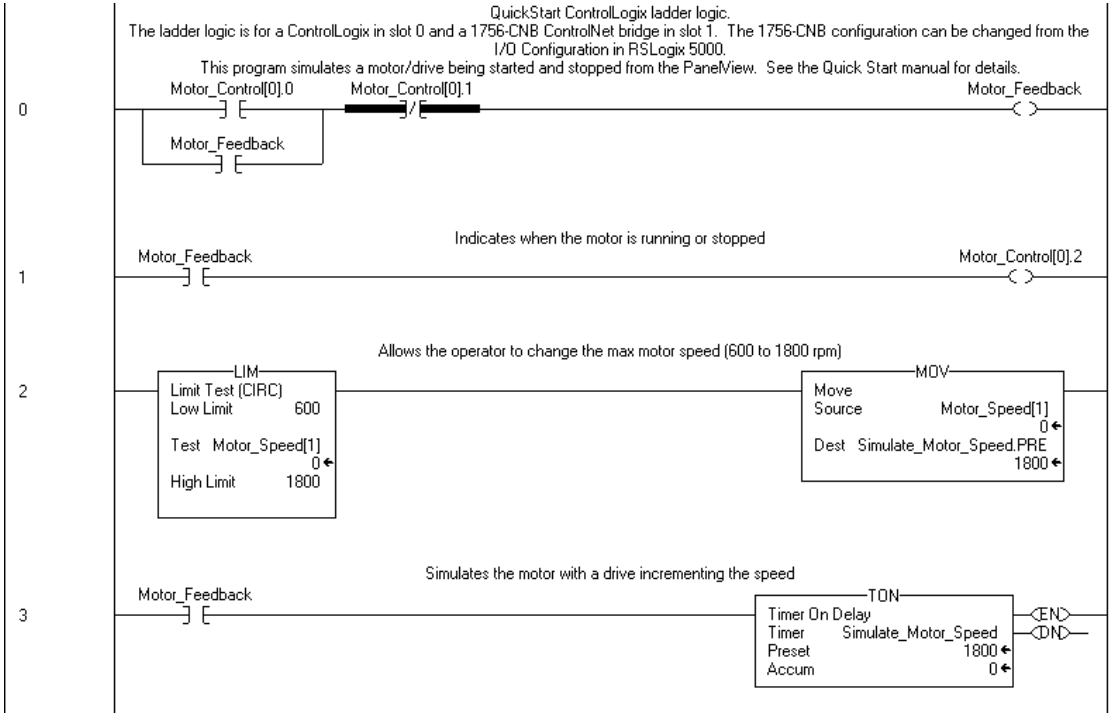
| Nombre de archivo | Para el uso con esta aplicación: | Página: |
|---|---|---|
| df1.rss | • MicroLogix 1000 Serie C o posterior<br>**Importante:** Quizá necesite convertir la lógica de escalera para el controlador correspondiente. | 89 |
| dh485.rss | • MicroLogix 1000 Serie C o posterior<br>• Quizá se necesite un acoplador de red 1761-NET-AIC<br>• El canal 0 debe utilizarse en un SLC-5/04 ó 5/05 con un acoplador de red 1761-NET-AIC<br>**Importante:** Quizá necesite convertir la lógica de escalera para el controlador correspondiente. | 93 |
| modbus.rss | • MicroLogix 1200/1500 Serie C o posterior<br>**Importante:** Quizá necesite convertir la lógica de escalera para el controlador correspondiente. | 103 |

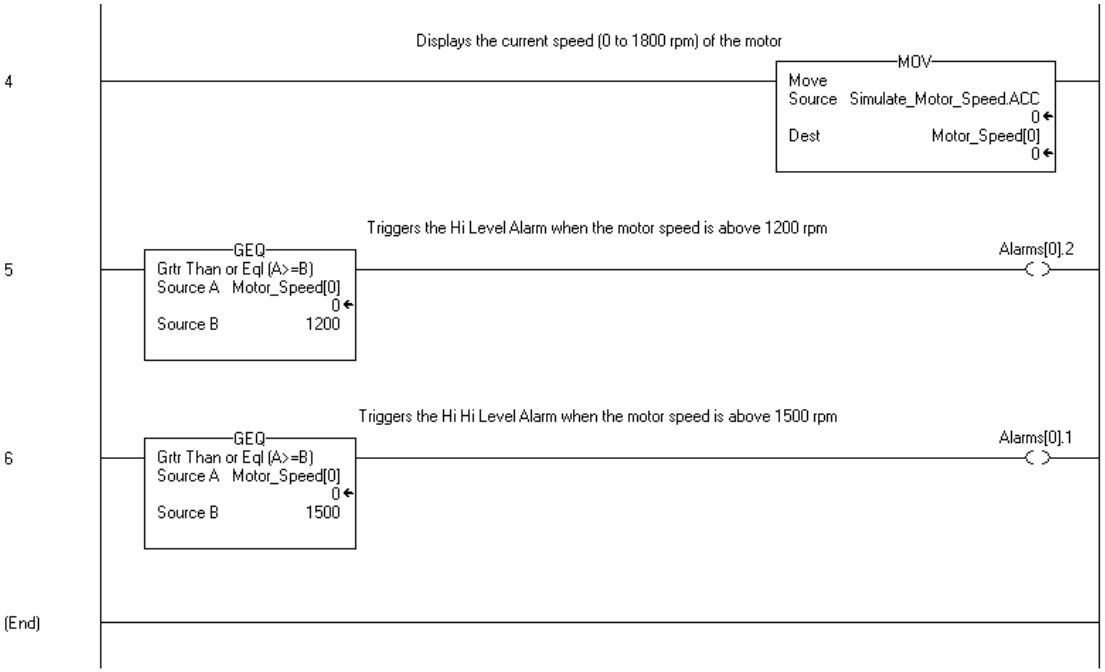
## cnet_sch.acd


QuickStart ControlLogix ladder logic.
The ladder logic is for a ControlLogix in slot 0 and a 1756-CNB ControlNet bridge in slot 1. The 1756-CNB configuration can be changed from the I/O Configuration in RSLogix 5000. The PanelView was configured for scheduled message by adding a new module under the 1756-CNB configuration.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
0
PanelView:I.Data[0].0
PanelView:I.Data[0].1
Motor_Feedback
Motor_Feedback
Motor_Feedback
Indicates when the motor is running or stopped
1
Motor_Feedback
PanelView:O.Data[0].0
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800 rpm)
2
LIM
Limit Test (CIRC)
Low Limit 600
Test PanelView:I.Data[1] 0
High Limit 1800
MOV
Move
Source PanelView:I.Data[1] 0
Dest Simulate_Motor_Speed.PRE 1800
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
3
Motor_Feedback
TON
Timer On Delay
Timer Simulate_Motor_Speed
Preset 1800
Accum 0
EN
DN

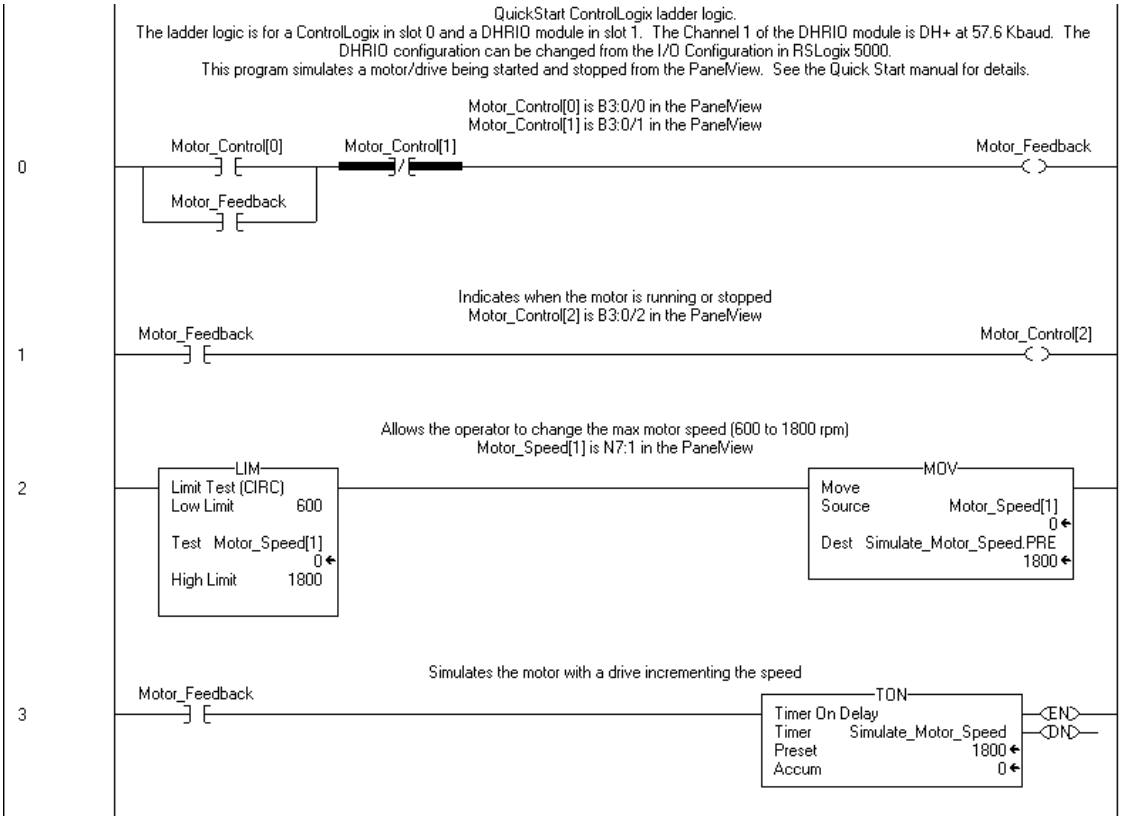

Displays the current speed (0 to 1800 rpm) of the motor
4
MOV
Move
Source Simulate_Motor_Speed.ACC
0
Dest PanelView:0.Data[1]
0
Triggers the Hi Level Alarm when the motor speed is above 1200 rpm
5
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A PanelView:0.Data[1]
0
Source B 1200
PanelView:0.Data[2].2
Triggers the Hi Hi Level Alarm when the motor speed is above 1500 rpm
6
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A PanelView:0.Data[1]
0
Source B 1500
PanelView:0.Data[2].1
(End)

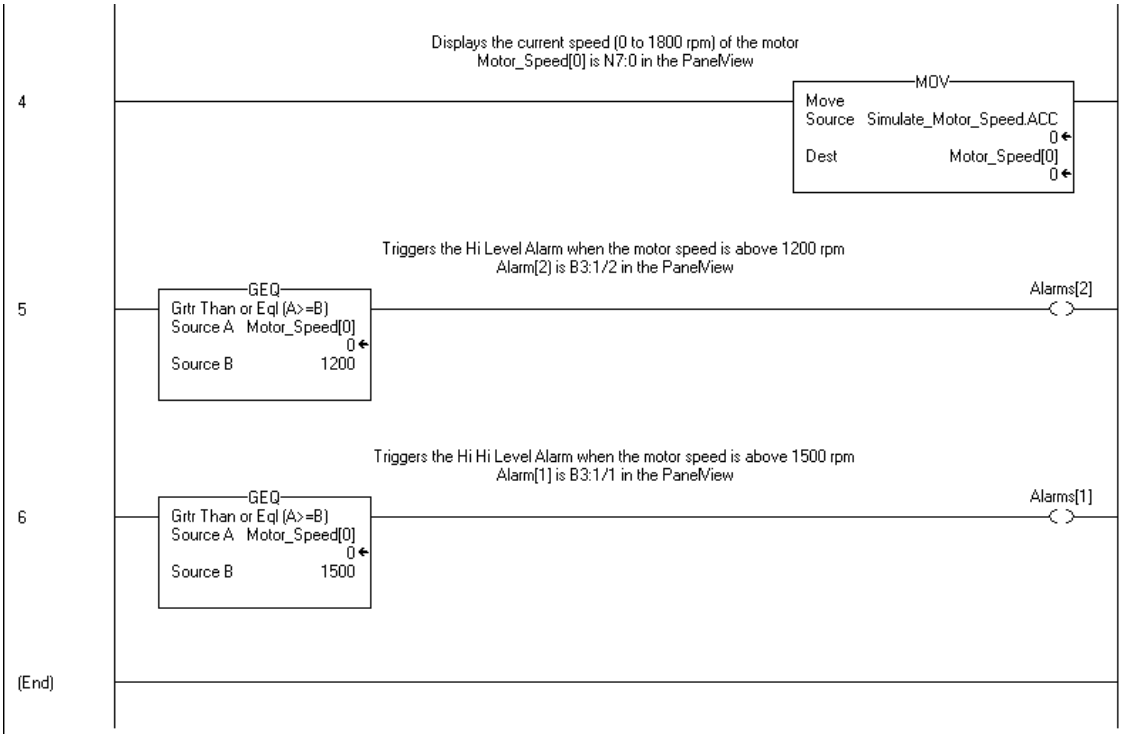
## cnet_unsch.acd



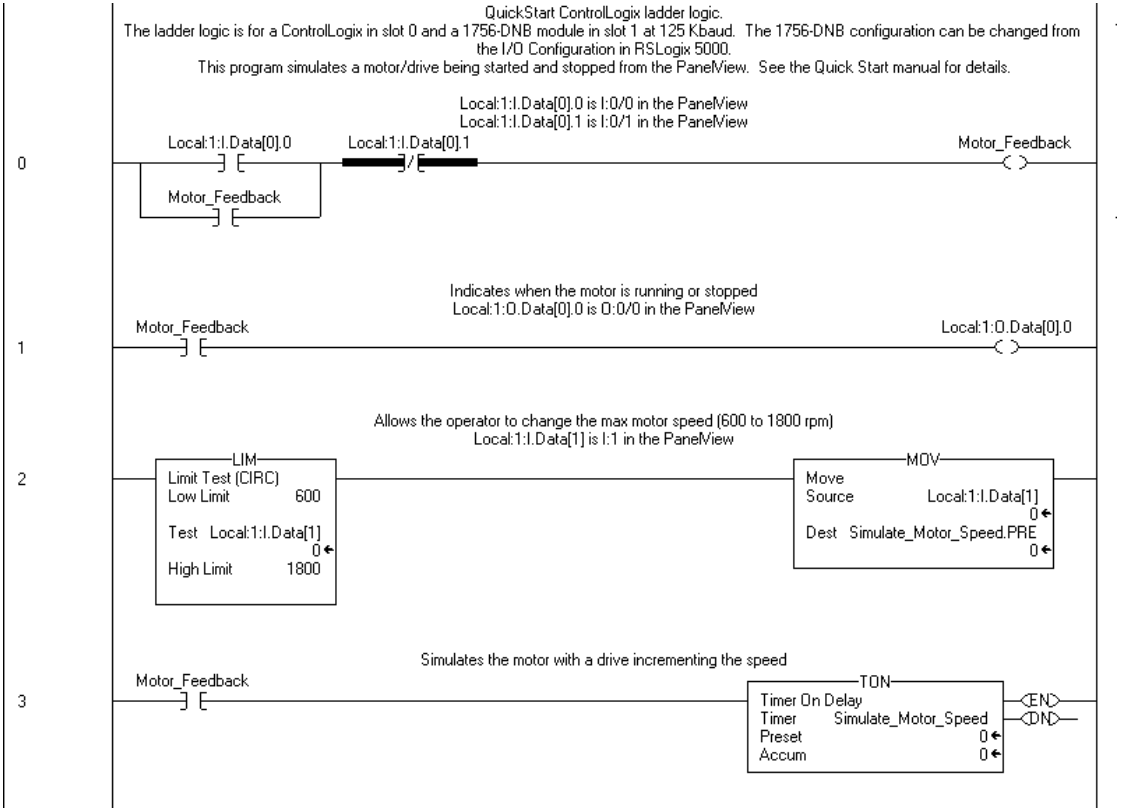

Displays the current speed (0 to 1800 rpm) of the motor
4
MOV
Move
Source Simulate_Motor_Speed.ACC
0
Dest Motor_Speed[0]
0
Triggers the Hi Level Alarm when the motor speed is above 1200 rpm
5
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A Motor_Speed[0]
0
Source B 1200
Alarms[0].2
Triggers the Hi Hi Level Alarm when the motor speed is above 1500 rpm
6
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A Motor_Speed[0]
0
Source B 1500
Alarms[0].1
(End)

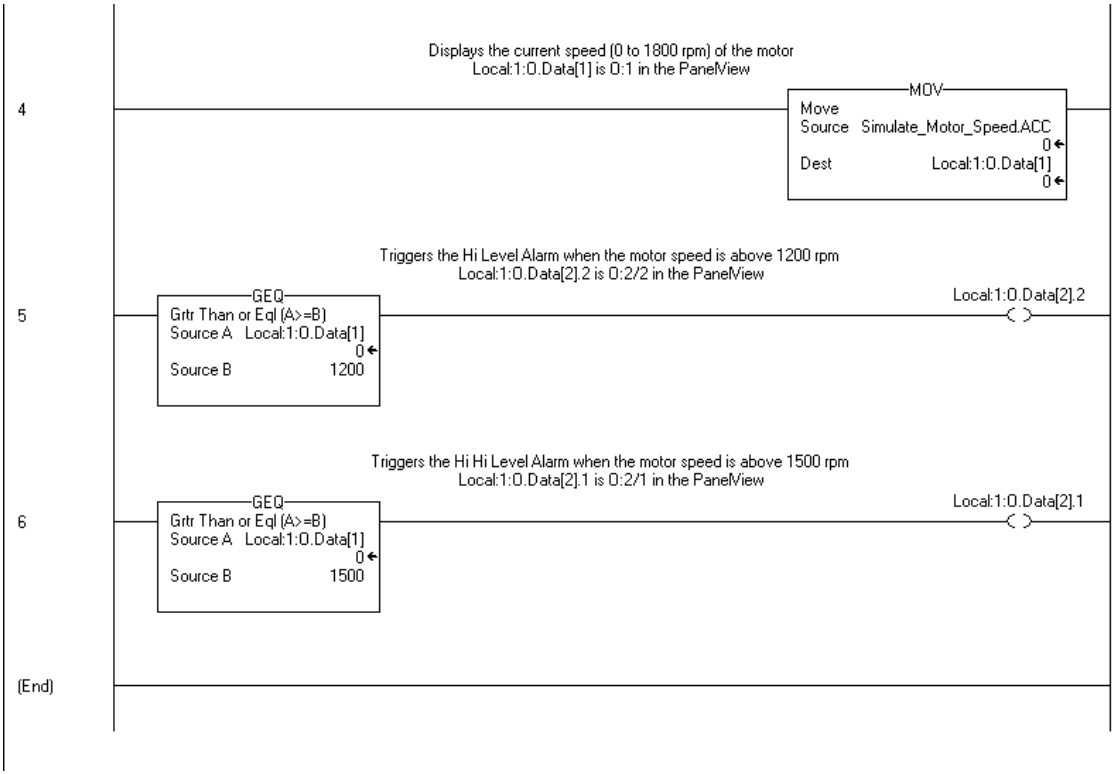
## dhp.acd


QuickStart ControlLogix ladder logic.
The ladder logic is for a ControlLogix in slot 0 and a DHRIO module in slot 1. The Channel 1 of the DHRIO module is DH+ at 57.6 Kbaud. The DHRIO configuration can be changed from the I/O Configuration in RSLogix 5000.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
Motor_Control[0] is B3:0/0 in the PanelView
Motor_Control[1] is B3:0/1 in the PanelView
0
Motor_Control[0]
Motor_Control[1]
Motor_Feedback
Motor_Feedback
Indicates when the motor is running or stopped
Motor_Control[2] is B3:0/2 in the PanelView
1
Motor_Feedback
Motor_Control[2]
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800 rpm)
Motor_Speed[1] is N7:1 in the PanelView
2
LIM
Limit Test (CIRC)
Low Limit 600
Test Motor_Speed[1]
0
High Limit 1800
MOV
Move
Source Motor_Speed[1]
0
Dest Simulate_Motor_Speed.PRE
1800
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
3
Motor_Feedback
TON
Timer On Delay
Timer Simulate_Motor_Speed
Preset 1800
Accum 0
EN
DN

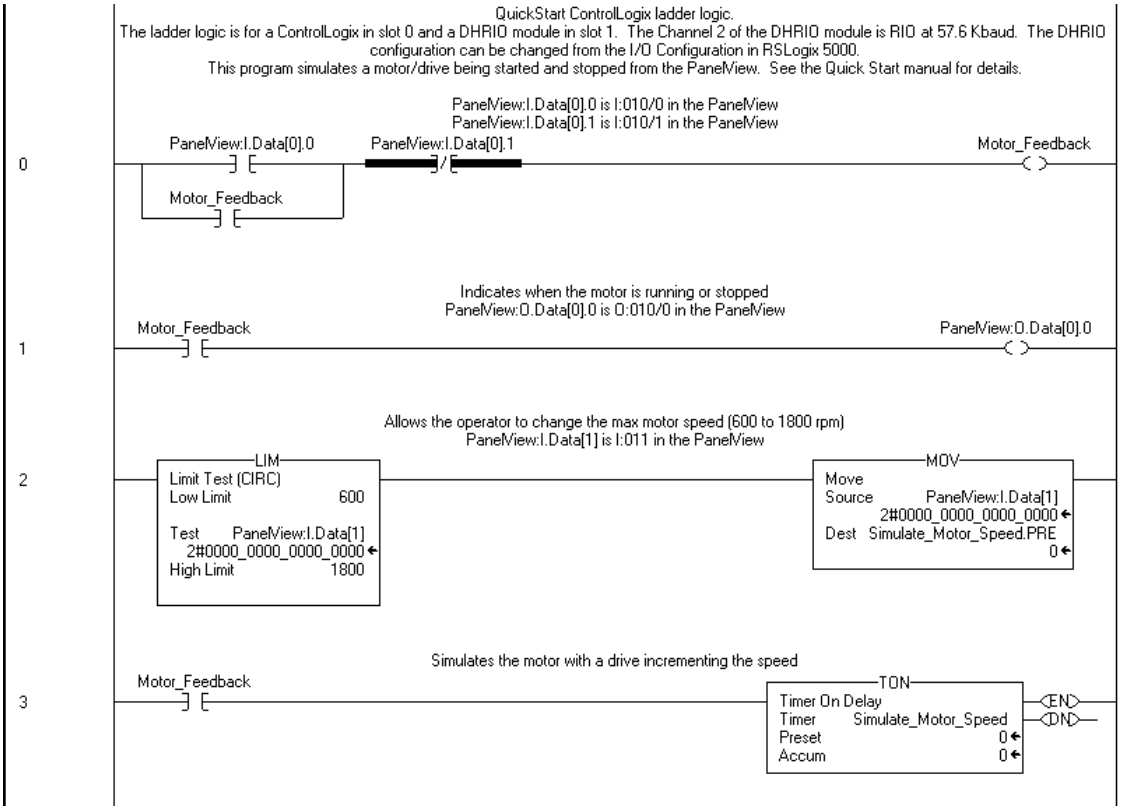

Displays the current speed (0 to 1800 rpm) of the motor
Motor_Speed[0] is N7:0 in the PanelView
4
MOV
Move
Source Simulate_Motor_Speed.ACC
0
Dest Motor_Speed[0]
0
Triggers the Hi Level Alarm when the motor speed is above 1200 rpm
Alarm[2] is B3:1/2 in the PanelView
5
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A Motor_Speed[0]
0
Source B 1200
Alarms[2]
Triggers the Hi Hi Level Alarm when the motor speed is above 1500 rpm
Alarm[1] is B3:1/1 in the PanelView
6
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A Motor_Speed[0]
0
Source B 1500
Alarms[1]
(End)

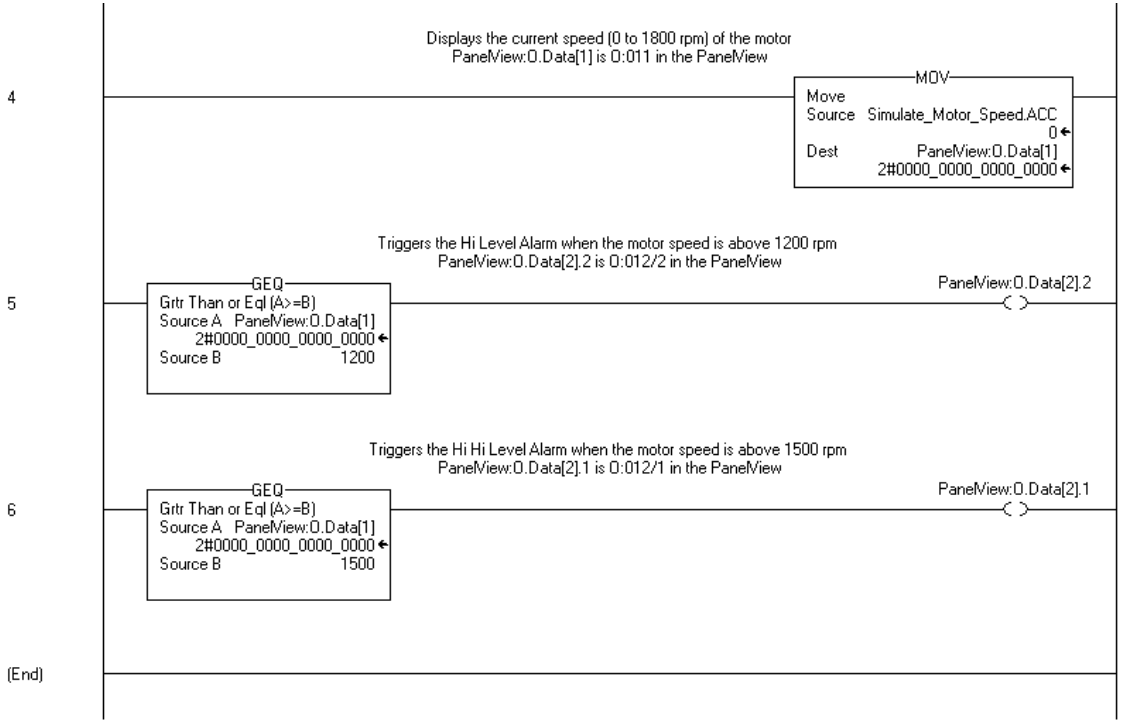
## dnet.acd


QuickStart ControlLogix ladder logic.
The ladder logic is for a ControlLogix in slot 0 and a 1756-DNB module in slot 1 at 125 Kbaud. The 1756-DNB configuration can be changed from the I/O Configuration in RSLogix 5000.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
Local:1:I.Data[0].0 is I:0/0 in the PanelView
Local:1:I.Data[0].1 is I:0/1 in the PanelView
0
Local:1:I.Data[0].0
Local:1:I.Data[0].1
Motor_Feedback
Motor_Feedback
Indicates when the motor is running or stopped
Local:1:O.Data[0].0 is O:0/0 in the PanelView
1
Motor_Feedback
Local:1:O.Data[0].0
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800 rpm)
Local:1:I.Data[1] is I:1 in the PanelView
2
LIM
Limit Test (CIRC)
Low Limit 600
Test Local:1:I.Data[1]
0
High Limit 1800
MOV
Move
Source Local:1:I.Data[1]
0
Dest Simulate_Motor_Speed.PRE
0
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
3
Motor_Feedback
TON
Timer On Delay
Timer Simulate_Motor_Speed
Preset 0
Accum 0
EN
DN

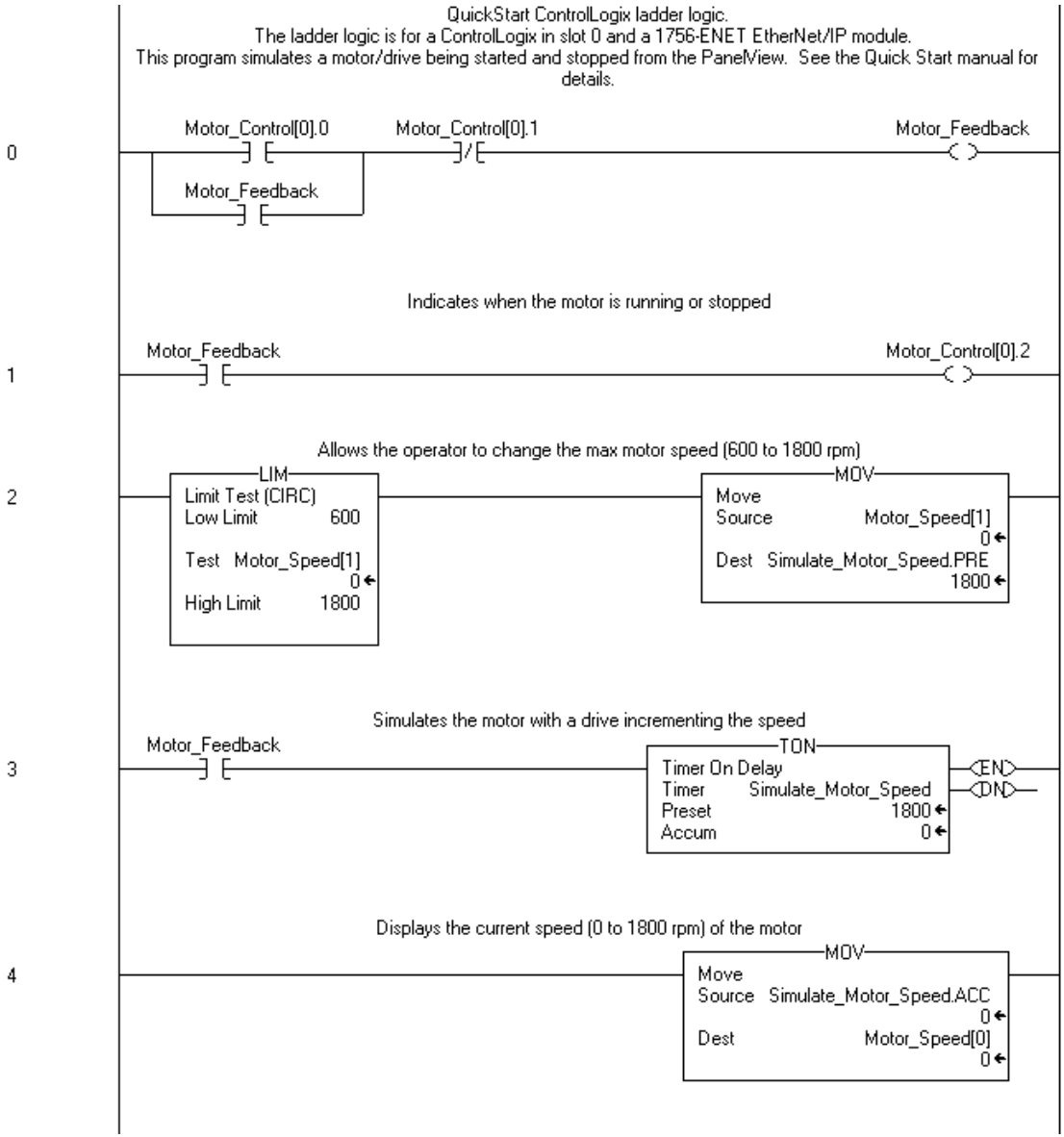

Displays the current speed (0 to 1800 rpm) of the motor
Local:1:O.Data[1] is O:1 in the PanelView
4
MOV
Move
Source Simulate_Motor_Speed.ACC
0
Dest Local:1:O.Data[1]
0
Triggers the Hi Level Alarm when the motor speed is above 1200 rpm
Local:1:O.Data[2].2 is O:2/2 in the PanelView
5
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A Local:1:O.Data[1]
0
Source B 1200
Local:1:O.Data[2].2
Triggers the Hi Hi Level Alarm when the motor speed is above 1500 rpm
Local:1:O.Data[2].1 is O:2/1 in the PanelView
6
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A Local:1:O.Data[1]
0
Source B 1500
Local:1:O.Data[2].1
(End)

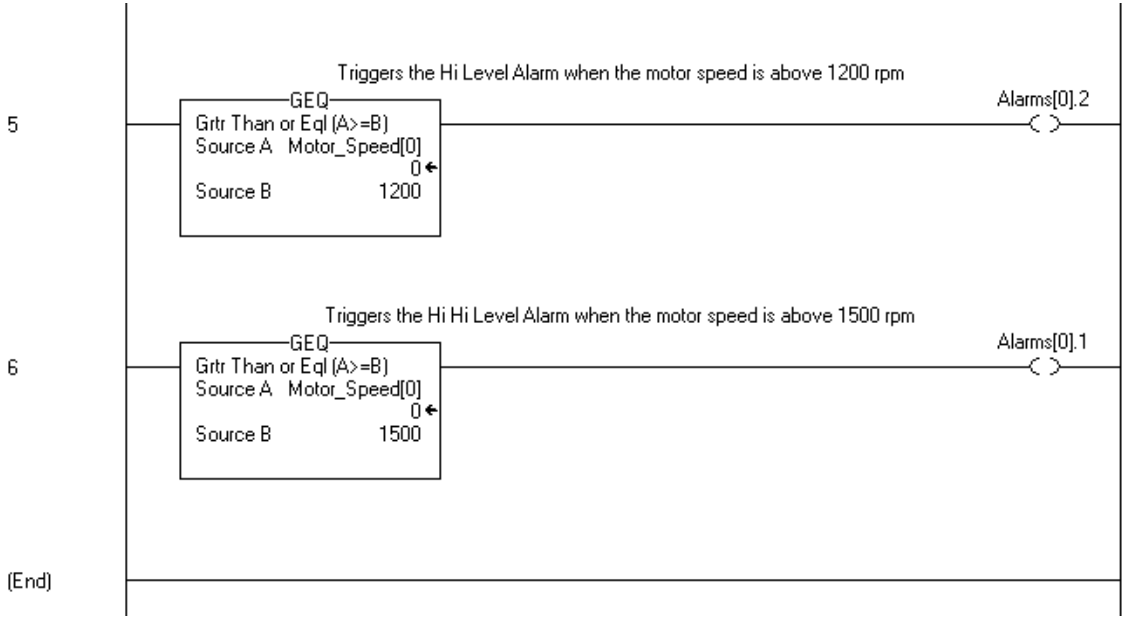
## rio.acd


QuickStart ControlLogix ladder logic.
The ladder logic is for a ControlLogix in slot 0 and a DHRIO module in slot 1. The Channel 2 of the DHRIO module is RIO at 57.6 Kbaud. The DHRIO configuration can be changed from the I/O Configuration in RSLogix 5000.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
PanelView:I.Data[0].0 is I:010/0 in the PanelView
PanelView:I.Data[0].1 is I:010/1 in the PanelView
0
PanelView:I.Data[0].0
PanelView:I.Data[0].1
Motor_Feedback
Motor_Feedback
Indicates when the motor is running or stopped
PanelView:O.Data[0].0 is O:010/0 in the PanelView
1
Motor_Feedback
PanelView:O.Data[0].0
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800 rpm)
PanelView:I.Data[1] is I:011 in the PanelView
2
LIM
Limit Test (CIRC)
Low Limit 600
Test PanelView:I.Data[1]
2#0000_0000_0000_0000
High Limit 1800
MOV
Move
Source PanelView:I.Data[1]
2#0000_0000_0000_0000
Dest Simulate_Motor_Speed.PRE
0
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
3
Motor_Feedback
TON
Timer On Delay
Timer Simulate_Motor_Speed
Preset 0
Accum 0
EN
DN

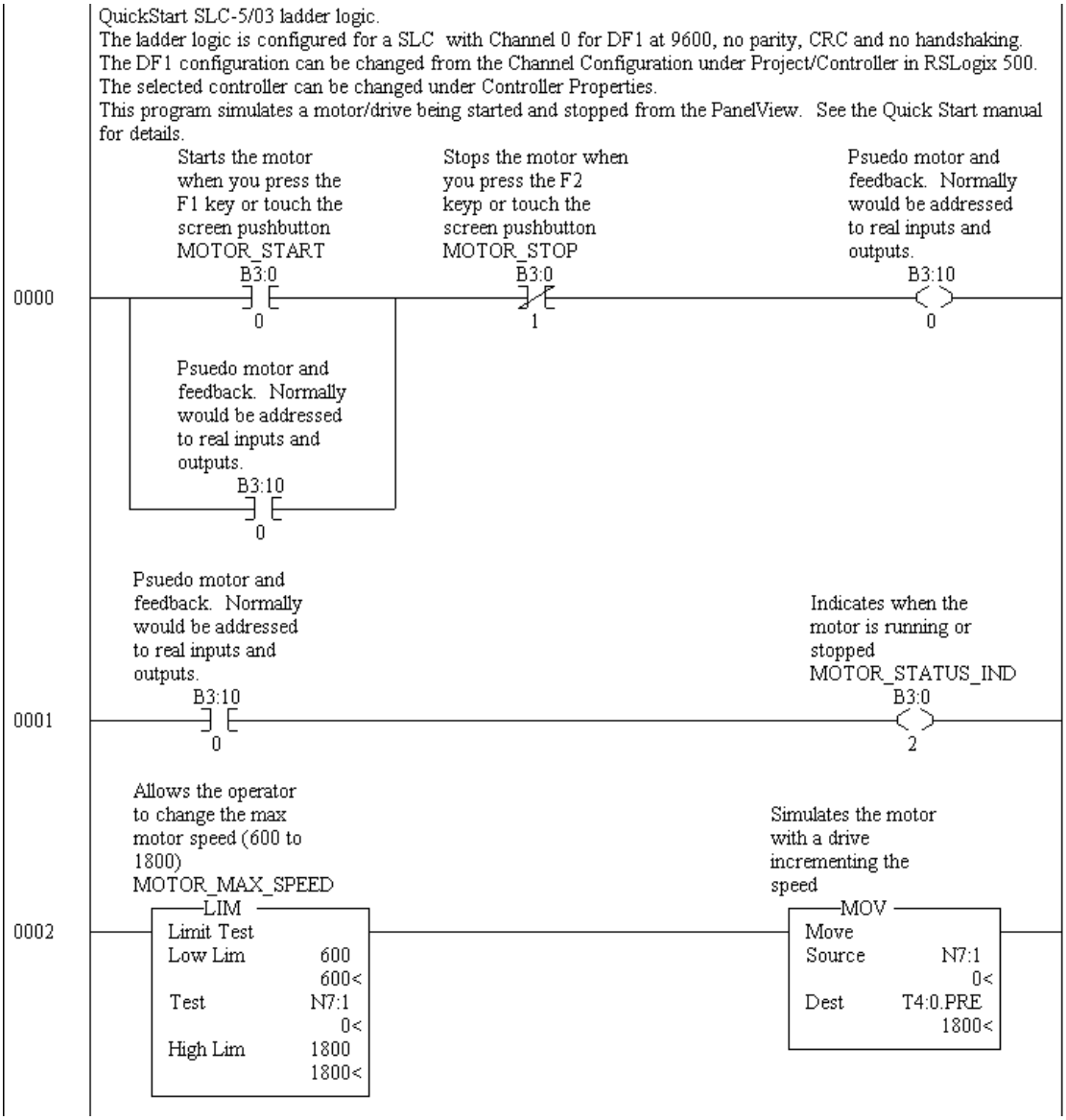

Displays the current speed (0 to 1800 rpm) of the motor
PanelView:O.Data[1] is O:011 in the PanelView
4
MOV
Move
Source Simulate_Motor_Speed.ACC
0
Dest PanelView:O.Data[1]
2#0000_0000_0000_0000
Triggers the Hi Level Alarm when the motor speed is above 1200 rpm
PanelView:O.Data[2].2 is O:012/2 in the PanelView
5
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A PanelView:O.Data[1]
2#0000_0000_0000_0000
Source B 1200
PanelView:O.Data[2].2
Triggers the Hi Hi Level Alarm when the motor speed is above 1500 rpm
PanelView:O.Data[2].1 is O:012/1 in the PanelView
6
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A PanelView:O.Data[1]
2#0000_0000_0000_0000
Source B 1500
PanelView:O.Data[2].1
(End)

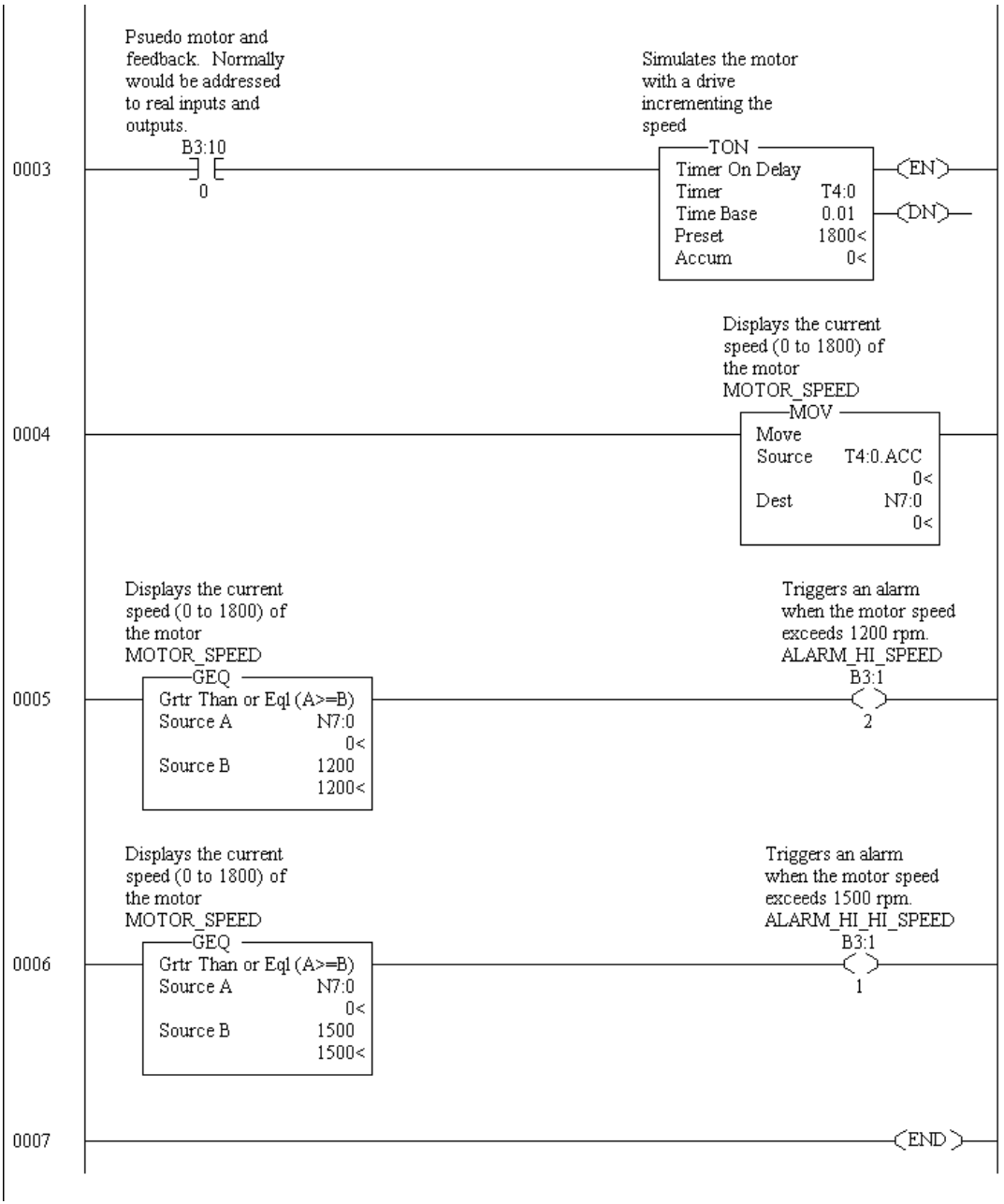
## enet.acd


QuickStart ControlLogix ladder logic.
The ladder logic is for a ControlLogix in slot 0 and a 1756-ENET EtherNet/IP module.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
0
Motor_Control[0].0
Motor_Control[0].1
Motor_Feedback
Motor_Feedback
Indicates when the motor is running or stopped
1
Motor_Feedback
Motor_Control[0].2
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800 rpm)
2
LIM
Limit Test (CIRC)
Low Limit 600
Test Motor_Speed[1] 0
High Limit 1800
MOV
Move
Source Motor_Speed[1] 0
Dest Simulate_Motor_Speed.PRE 1800
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
3
Motor_Feedback
TON
Timer On Delay
Timer Simulate_Motor_Speed
Preset 1800
Accum 0
EN
DN
Displays the current speed (0 to 1800 rpm) of the motor
4
MOV
Move
Source Simulate_Motor_Speed.ACC 0
Dest Motor_Speed[0] 0

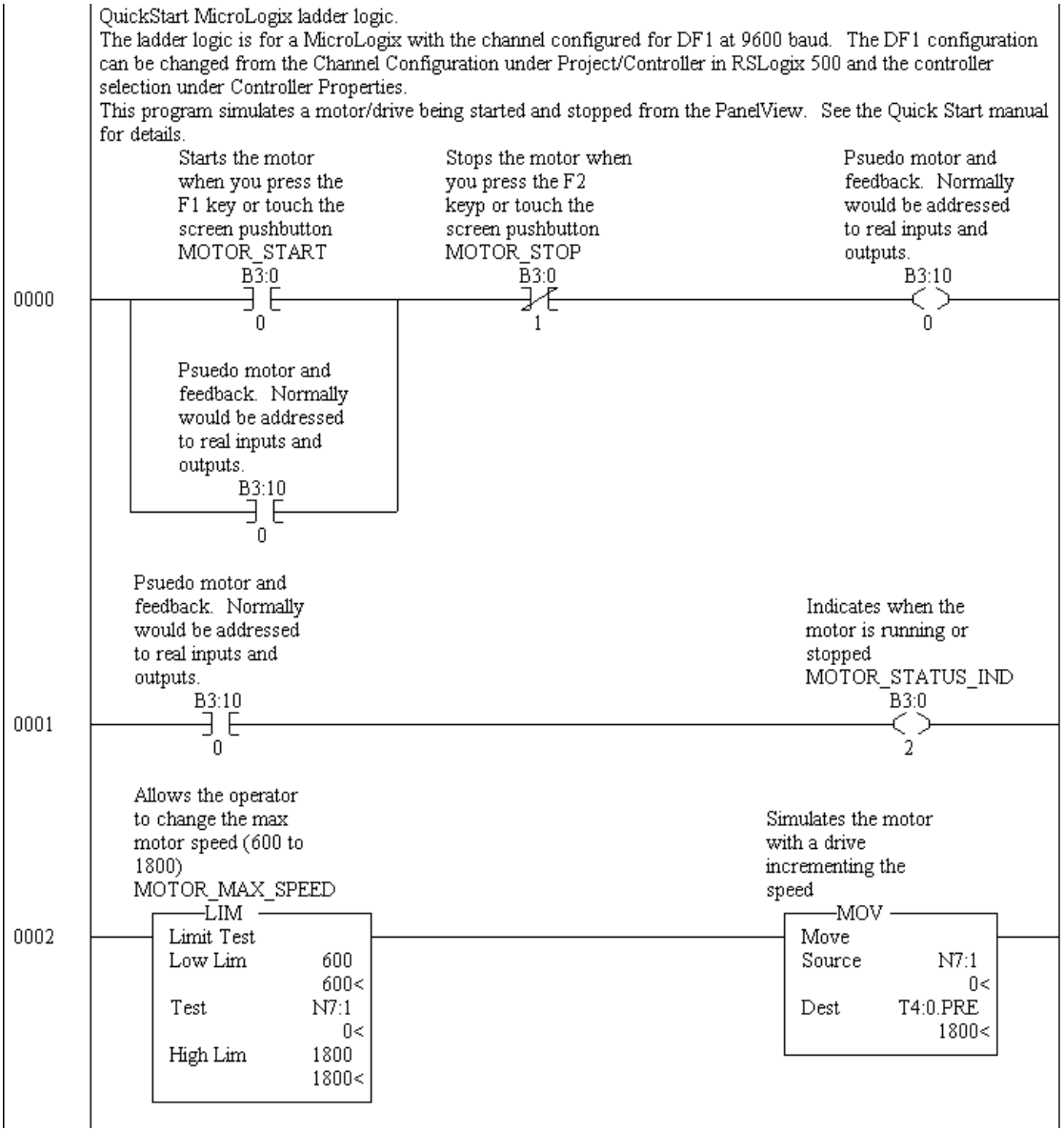

Triggers the Hi Level Alarm when the motor speed is above 1200 rpm
5
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A Motor_Speed[0]
0
Source B 1200
Alarms[0].2
Triggers the Hi Hi Level Alarm when the motor speed is above 1500 rpm
6
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A Motor_Speed[0]
0
Source B 1500
Alarms[0].1
(End)

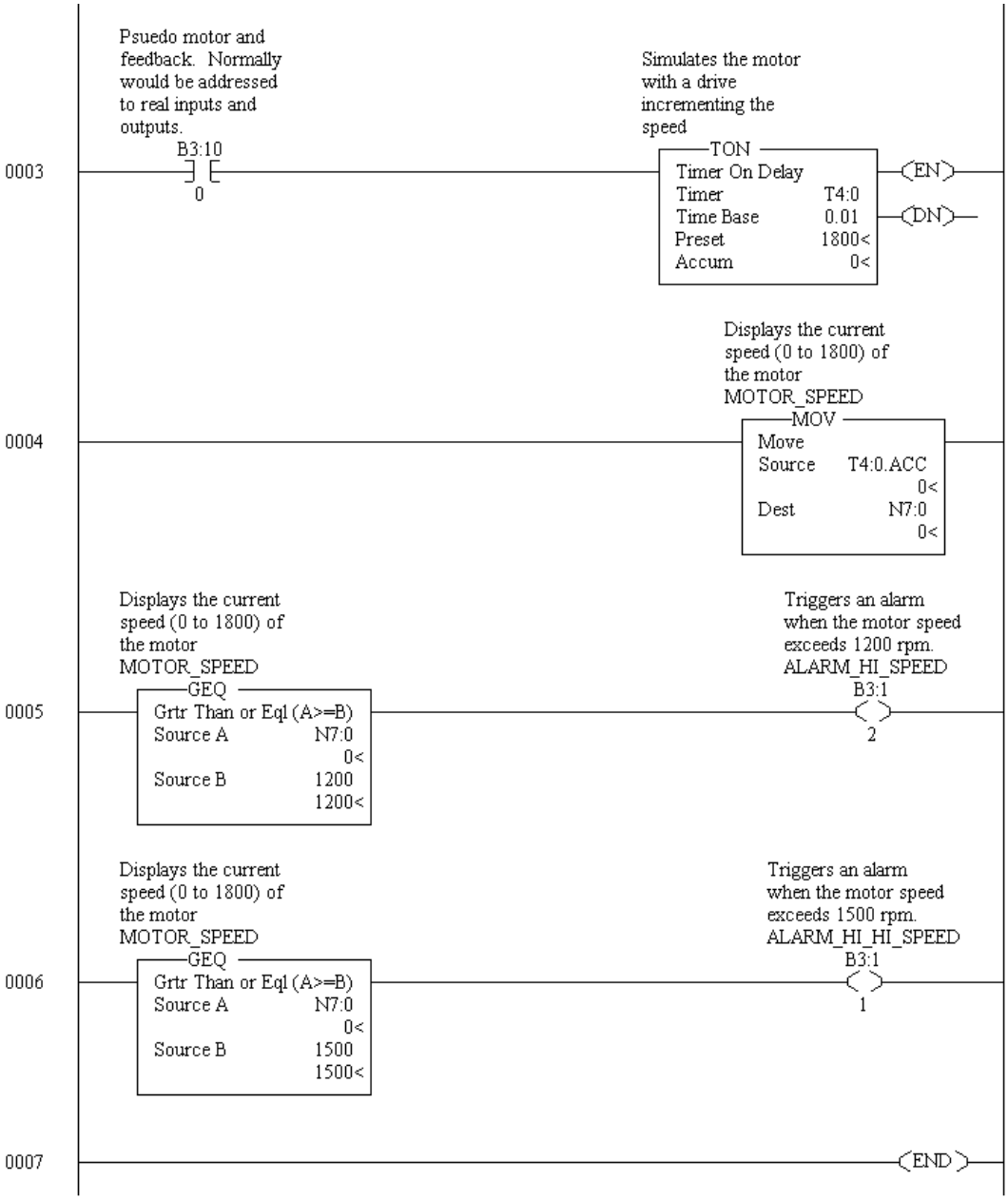
## df1.rss


QuickStart SLC-5/03 ladder logic.
The ladder logic is configured for a SLC with Channel 0 for DF1 at 9600, no parity, CRC and no handshaking.
The DF1 configuration can be changed from the Channel Configuration under Project/Controller in RSLogix 500.
The selected controller can be changed under Controller Properties.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
Starts the motor when you press the F1 key or touch the screen pushbutton MOTOR_START
B3:0
0
Stops the motor when you press the F2 keyp or touch the screen pushbutton MOTOR_STOP
B3:0
1
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0000
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Indicates when the motor is running or stopped
MOTOR_STATUS_IND
B3:0
2
0001
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800)
MOTOR_MAX_SPEED
LIM
Limit Test
Low Lim 600
600<
Test N7:1
0<
High Lim 1800
1800<
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
MOV
Move
Source N7:1
0<
Dest T4:0.PRE
1800<
0002

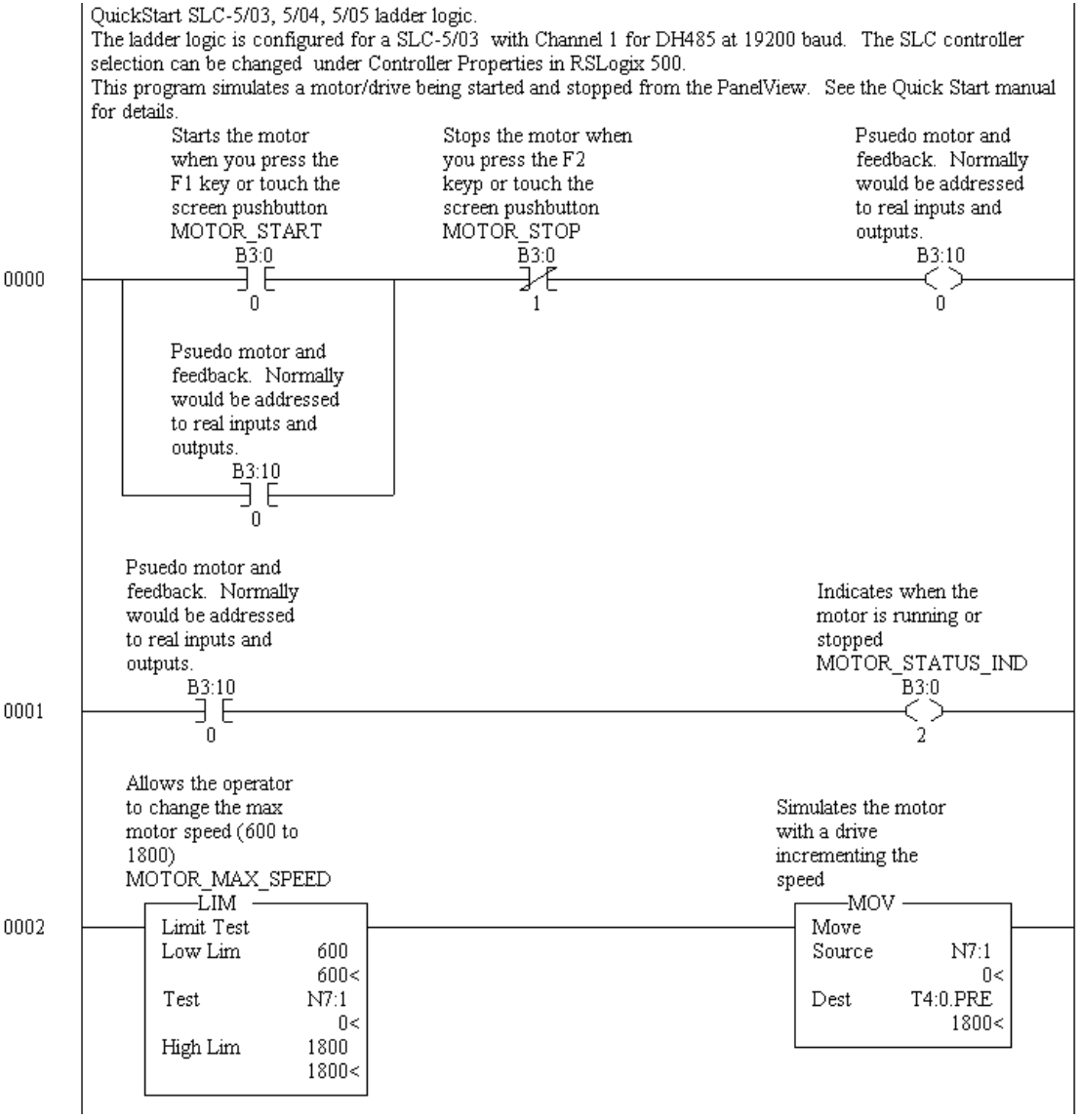

Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0003
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
TON
Timer On Delay
Timer T4:0
Time Base 0.01
Preset 1800<
Accum 0<
EN
DN
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0004
MOV
Move
Source T4:0.ACC
0<
Dest N7:0
0<
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0005
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0<
Source B 1200
1200<
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1200 rpm. ALARM_HI_SPEED
B3:1
2
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0006
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0<
Source B 1500
1500<
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1500 rpm. ALARM_HI_HI_SPEED
B3:1
1
0007
END

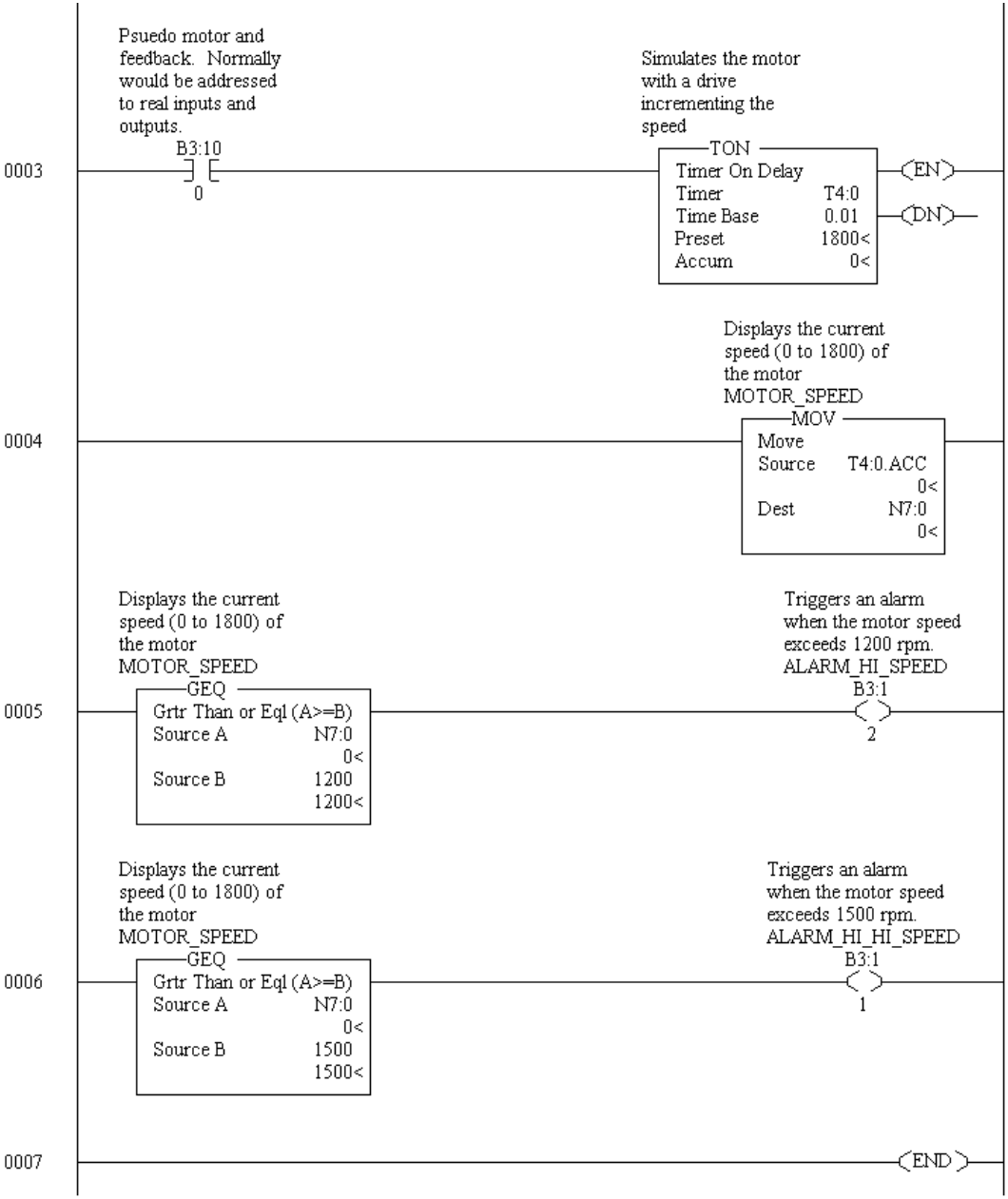
## df1.rss (para la familia MicroLogix)


QuickStart MicroLogix ladder logic.
The ladder logic is for a MicroLogix with the channel configured for DF1 at 9600 baud. The DF1 configuration can be changed from the Channel Configuration under Project/Controller in RSLogix 500 and the controller selection under Controller Properties.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
Starts the motor when you press the F1 key or touch the screen pushbutton MOTOR_START
B3:0
0
Stops the motor when you press the F2 keyp or touch the screen pushbutton MOTOR_STOP
B3:0
1
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0000
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Indicates when the motor is running or stopped MOTOR_STATUS_IND
B3:0
2
0001
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800) MOTOR_MAX_SPEED
LIM
Limit Test
Low Lim 600
600<
Test N7:1
0<
High Lim 1800
1800<
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
MOV
Move
Source N7:1
0<
Dest T4:0.PRE
1800<
0002

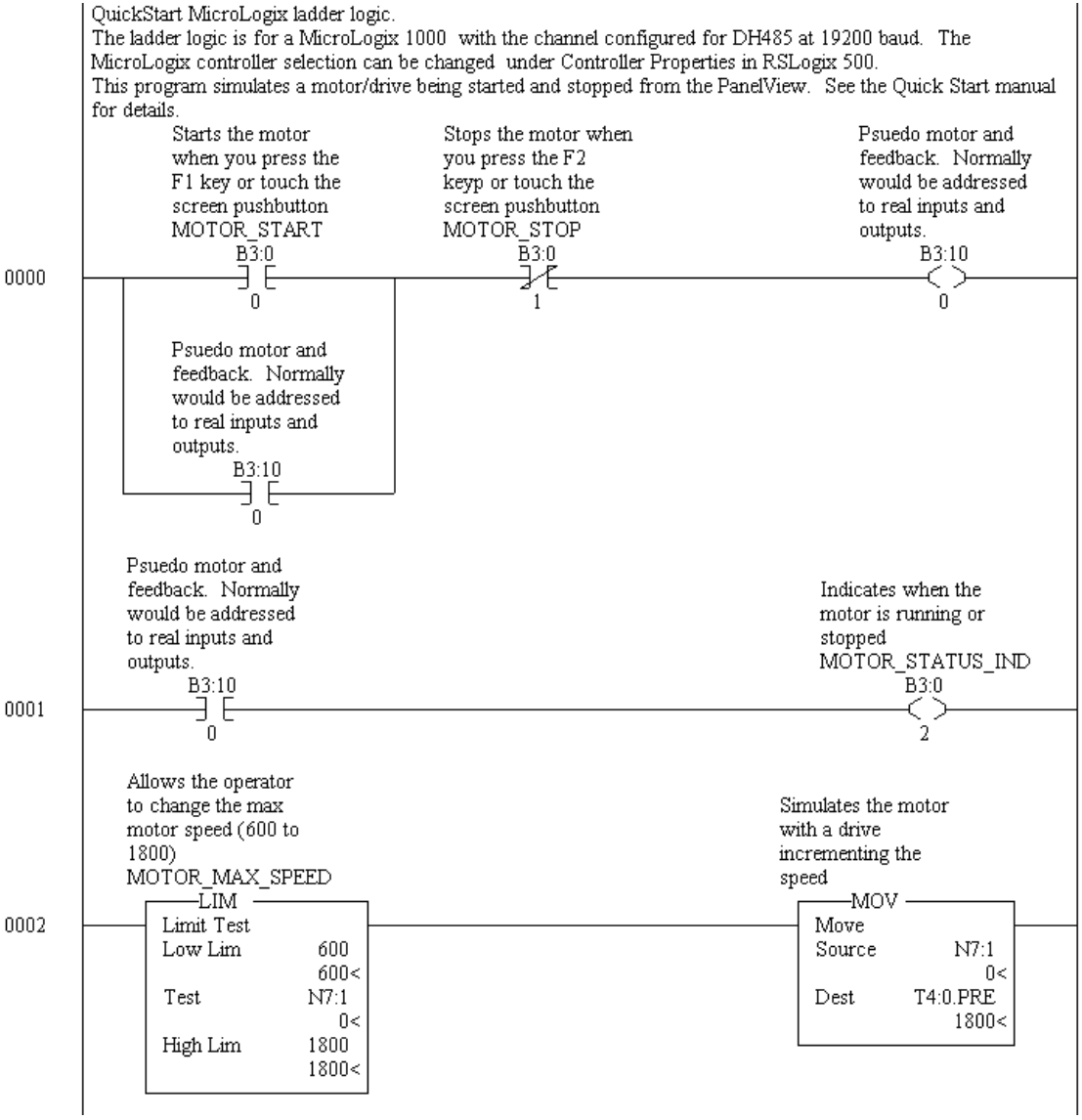

Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0003
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
TON
Timer On Delay
Timer T4:0
Time Base 0.01
Preset 1800<
Accum 0<
EN
DN
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0004
MOV
Move
Source T4:0.ACC
0<
Dest N7:0
0<
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0005
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0<
Source B 1200
1200<
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1200 rpm.
ALARM_HI_SPEED
B3:1
2
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0006
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0<
Source B 1500
1500<
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1500 rpm.
ALARM_HI_HI_SPEED
B3:1
1
0007
END

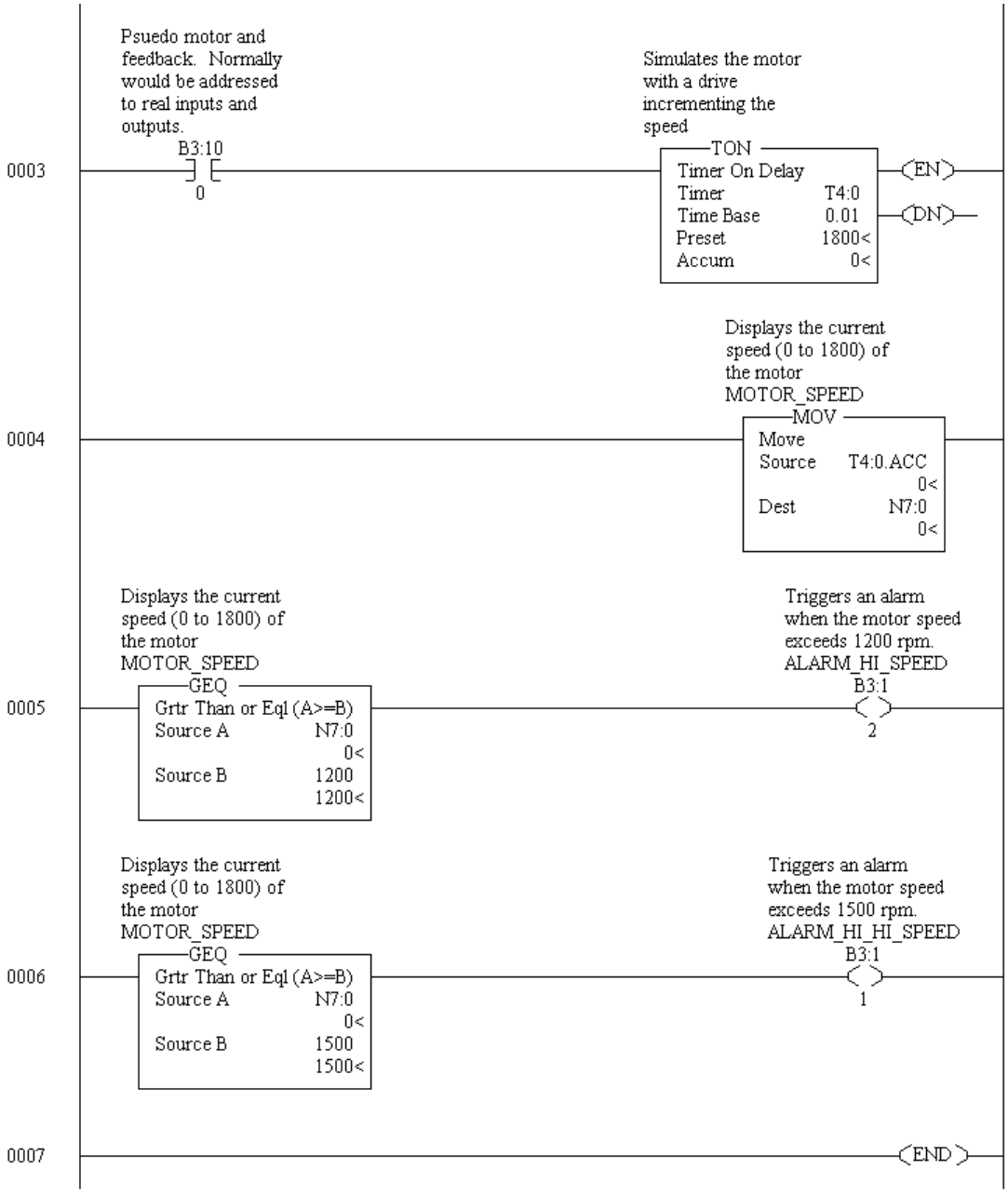
## dh485.rss


QuickStart SLC-5/03, 5/04, 5/05 ladder logic.
The ladder logic is configured for a SLC-5/03 with Channel 1 for DH485 at 19200 baud. The SLC controller selection can be changed under Controller Properties in RSLogix 500.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
Starts the motor when you press the F1 key or touch the screen pushbutton MOTOR_START
B3:0
0
Stops the motor when you press the F2 keyp or touch the screen pushbutton MOTOR_STOP
B3:0
1
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0000
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Indicates when the motor is running or stopped MOTOR_STATUS_IND
B3:0
2
0001
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800) MOTOR_MAX_SPEED
LIM
Limit Test
Low Lim 600
600<
Test N7:1
0<
High Lim 1800
1800<
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
MOV
Move
Source N7:1
0<
Dest T4:0.PRE
1800<
0002

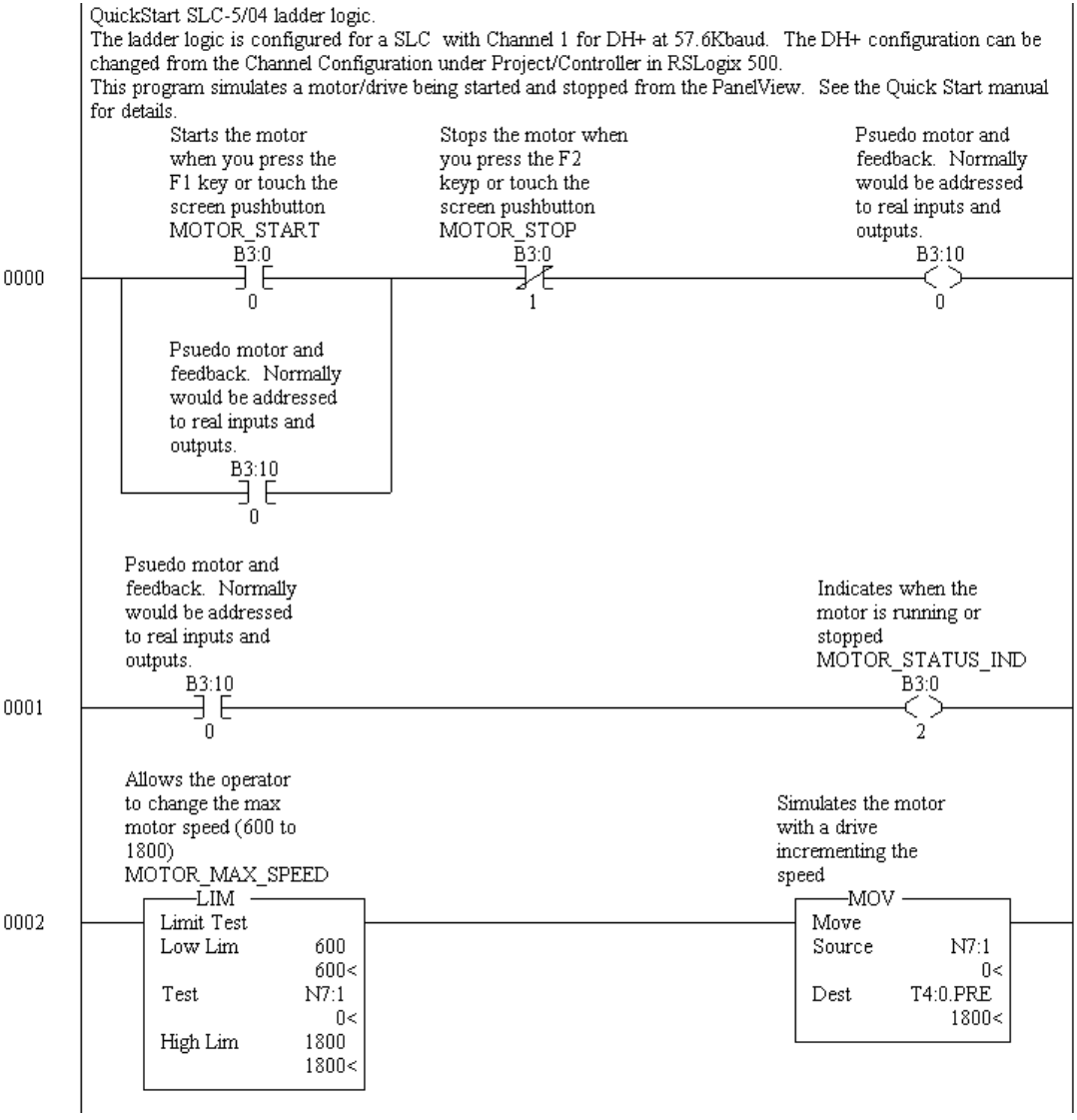

Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0003
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
TON
Timer On Delay
Timer T4:0
Time Base 0.01
Preset 1800<
Accum 0<
EN
DN
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0004
MOV
Move
Source T4:0.ACC
0<
Dest N7:0
0<
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0005
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0<
Source B 1200
1200<
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1200 rpm.
ALARM_HI_SPEED
B3:1
2
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0006
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0<
Source B 1500
1500<
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1500 rpm.
ALARM_HI_HI_SPEED
B3:1
1
0007
END

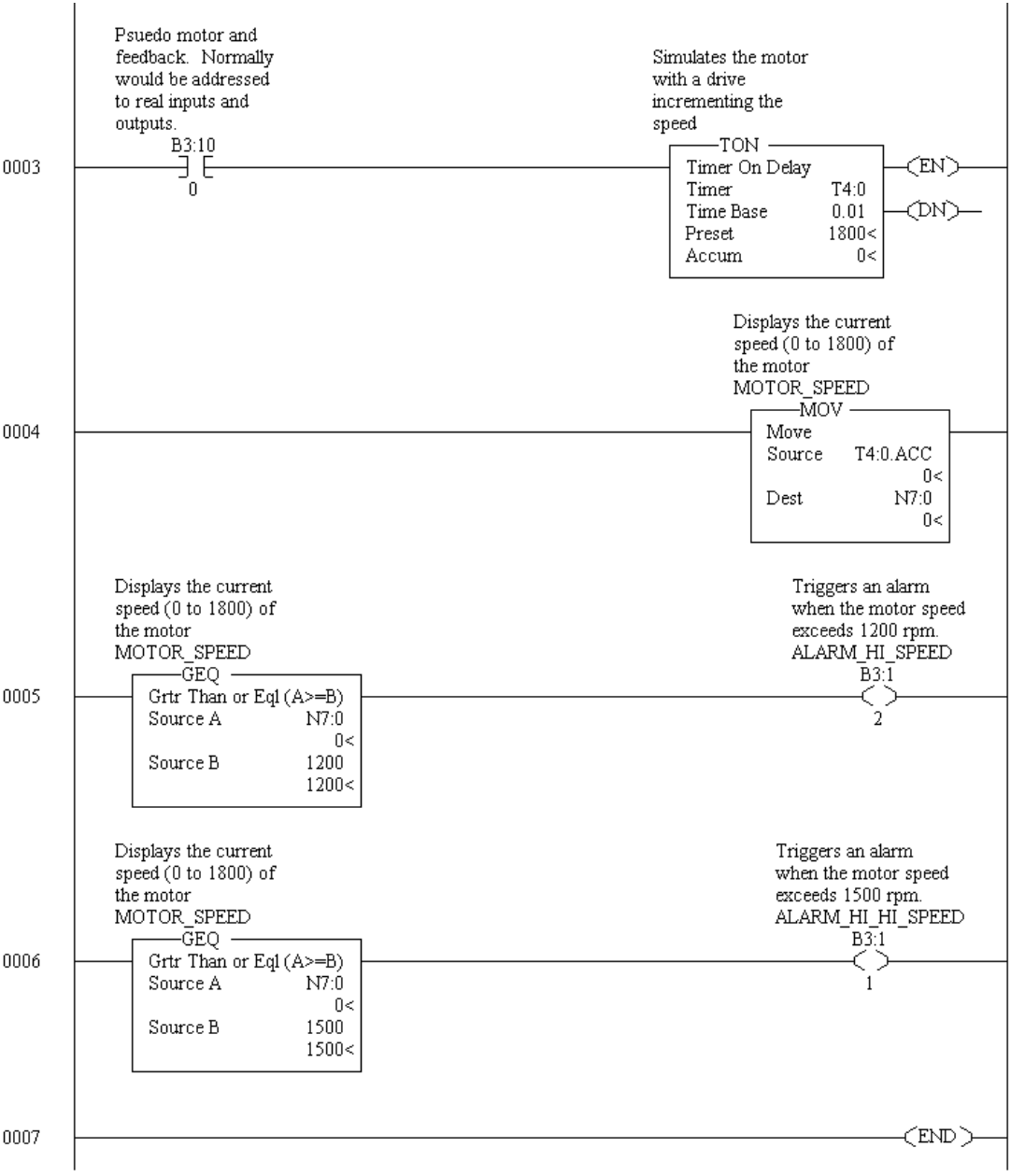
## dh485.rss (para la familia MicroLogix)


QuickStart MicroLogix ladder logic.
The ladder logic is for a MicroLogix 1000 with the channel configured for DH485 at 19200 baud. The MicroLogix controller selection can be changed under Controller Properties in RSLogix 500.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
Starts the motor when you press the F1 key or touch the screen pushbutton MOTOR_START
B3:0
0
Stops the motor when you press the F2 keyp or touch the screen pushbutton MOTOR_STOP
B3:0
1
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0000
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Indicates when the motor is running or stopped MOTOR_STATUS_IND
B3:0
2
0001
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800) MOTOR_MAX_SPEED
LIM
Limit Test
Low Lim 600
600<
Test N7:1
0<
High Lim 1800
1800<
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
MOV
Move
Source N7:1
0<
Dest T4:0.PRE
1800<
0002

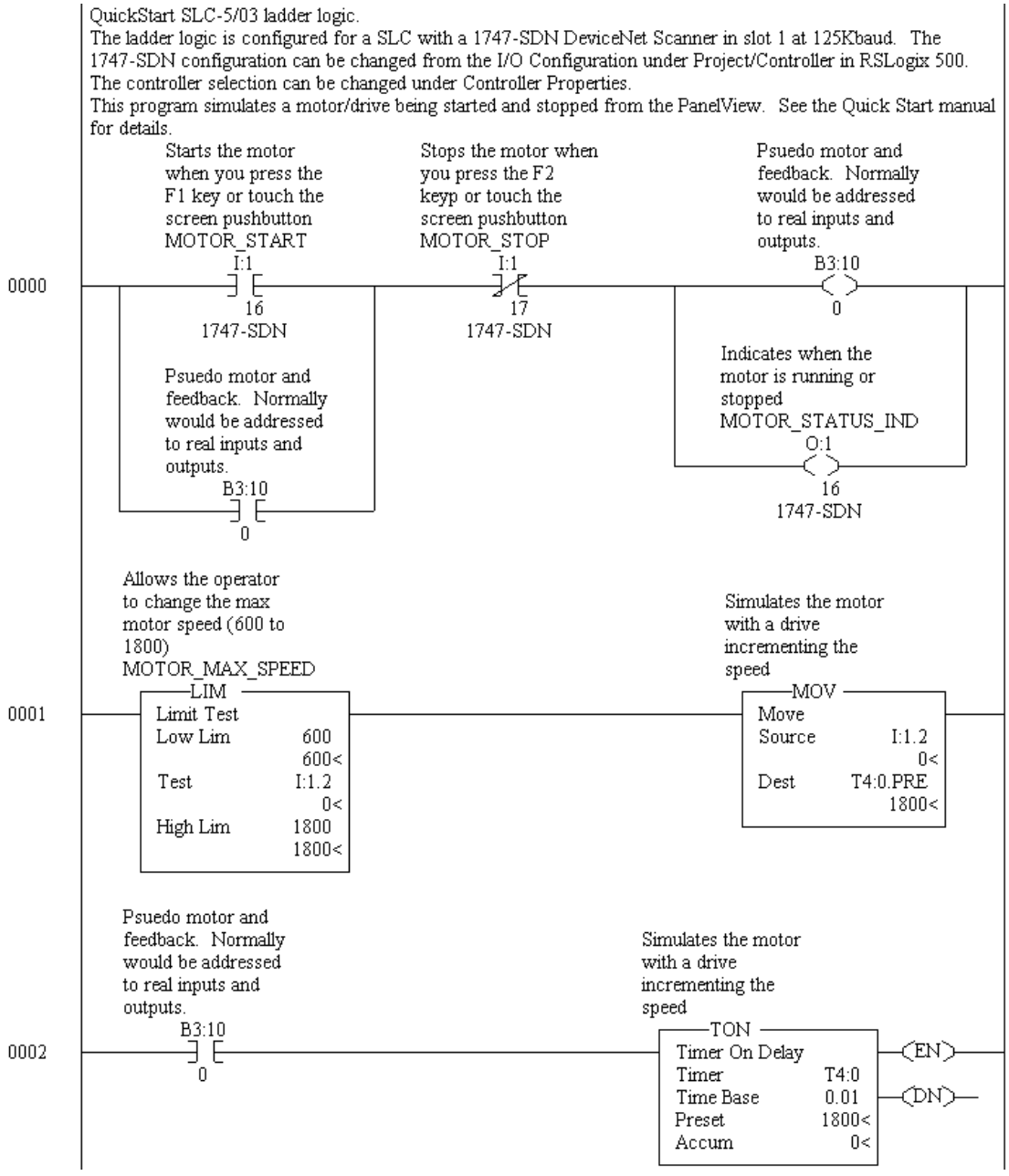

Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0003
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
TON
Timer On Delay
Timer T4:0
Time Base 0.01
Preset 1800<
Accum 0<
EN
DN
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0004
MOV
Move
Source T4:0.ACC
0<
Dest N7:0
0<
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0005
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0<
Source B 1200
1200<
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1200 rpm.
ALARM_HI_SPEED
B3:1
2
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0006
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0<
Source B 1500
1500<
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1500 rpm.
ALARM_HI_HI_SPEED
B3:1
1
0007
END

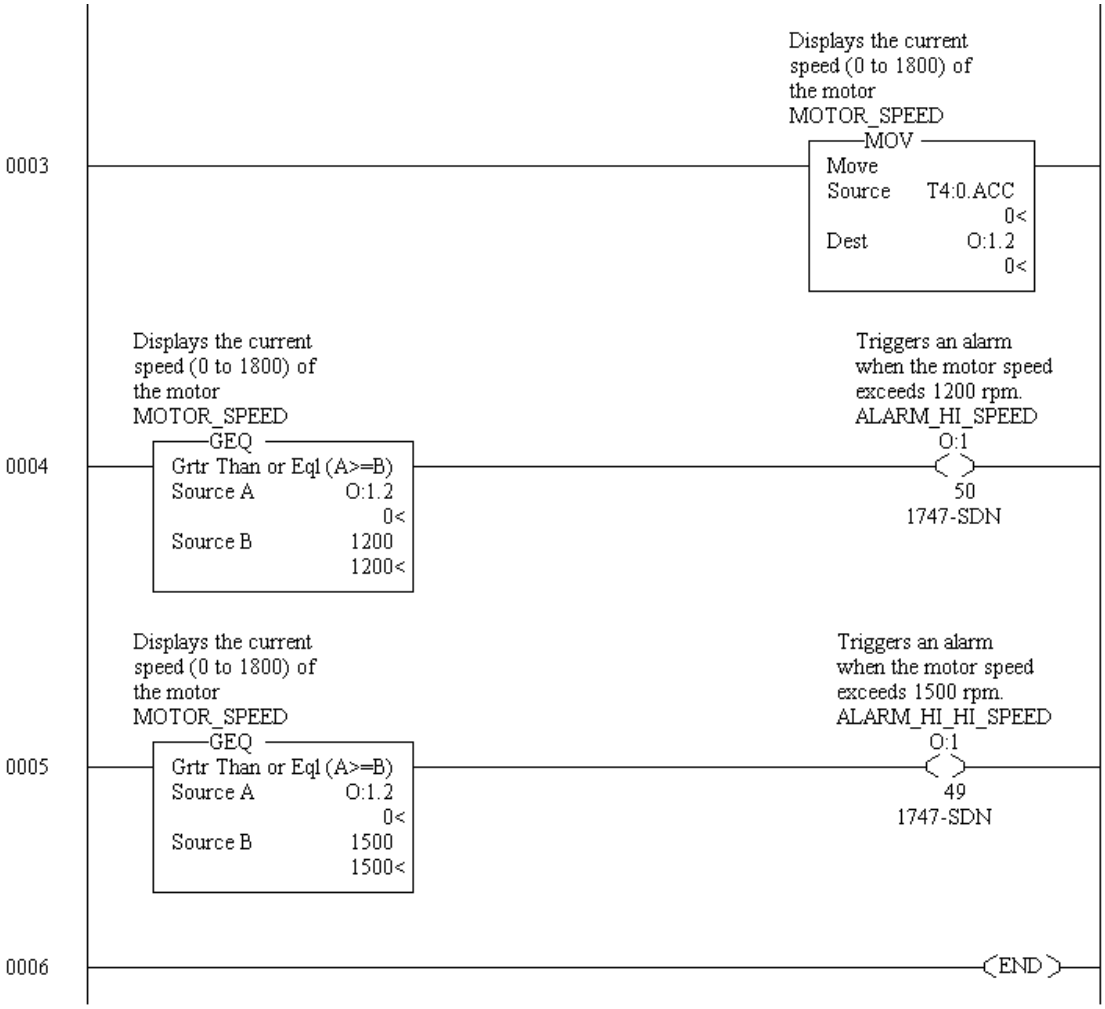
## dhp.rss


QuickStart SLC-5/04 ladder logic.
The ladder logic is configured for a SLC with Channel 1 for DH+ at 57.6Kbaud. The DH+ configuration can be changed from the Channel Configuration under Project/Controller in RSLogix 500.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
Starts the motor when you press the F1 key or touch the screen pushbutton MOTOR_START
B3:0
0
Stops the motor when you press the F2 keyp or touch the screen pushbutton MOTOR_STOP
B3:0
1
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0000
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Indicates when the motor is running or stopped
MOTOR_STATUS_IND
B3:0
2
0001
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800)
MOTOR_MAX_SPEED
LIM
Limit Test
Low Lim 600
600<
Test N7:1
0<
High Lim 1800
1800<
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
MOV
Move
Source N7:1
0<
Dest T4:0.PRE
1800<
0002

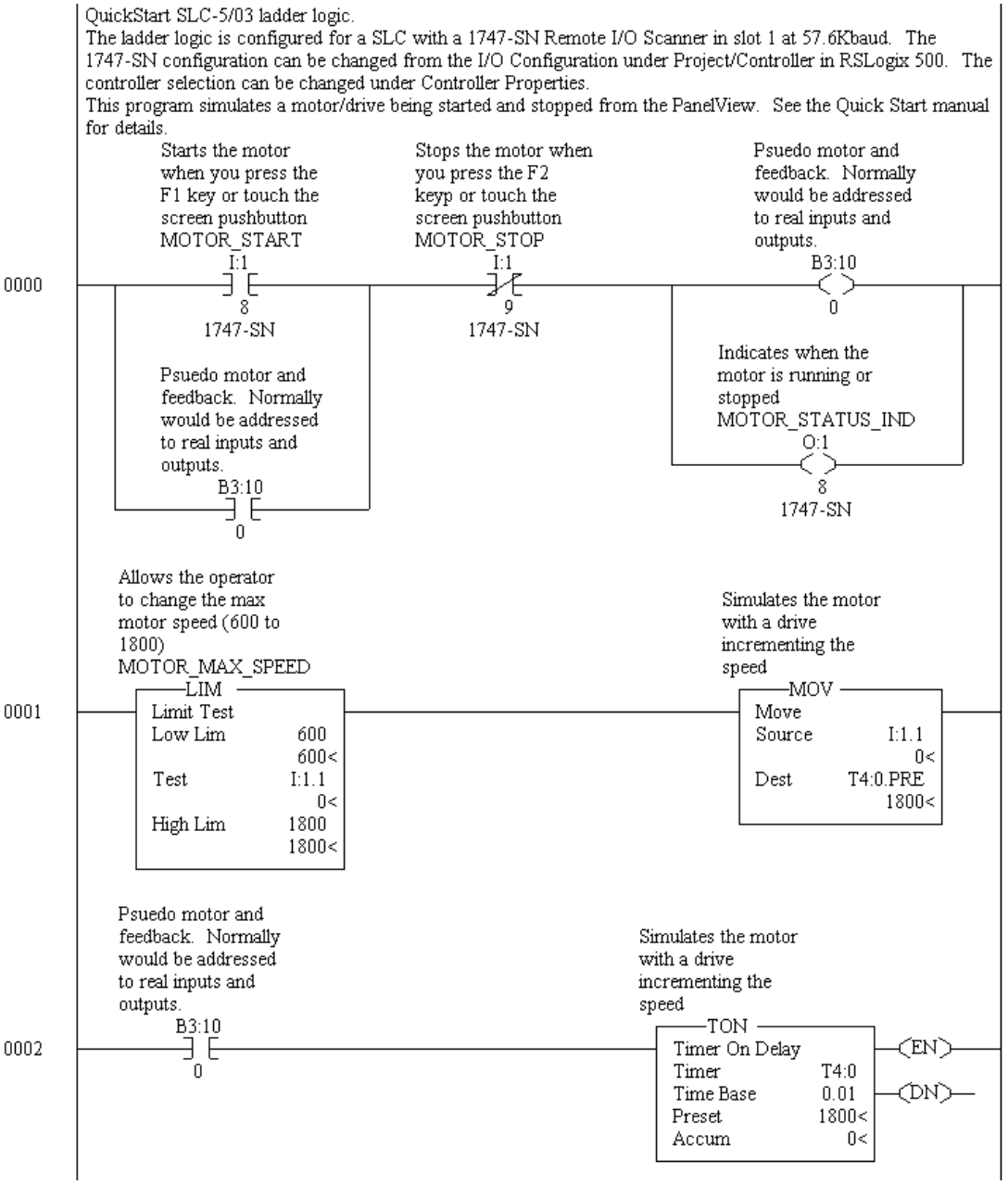

Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0003
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
TON
Timer On Delay
Timer T4:0
Time Base 0.01
Preset 1800<
Accum 0<
EN
DN
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0004
MOV
Move
Source T4:0.ACC
0<
Dest N7:0
0<
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0005
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0<
Source B 1200
1200<
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1200 rpm.
ALARM_HI_SPEED
B3:1
2
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0006
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0<
Source B 1500
1500<
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1500 rpm.
ALARM_HI_HI_SPEED
B3:1
1
0007
END

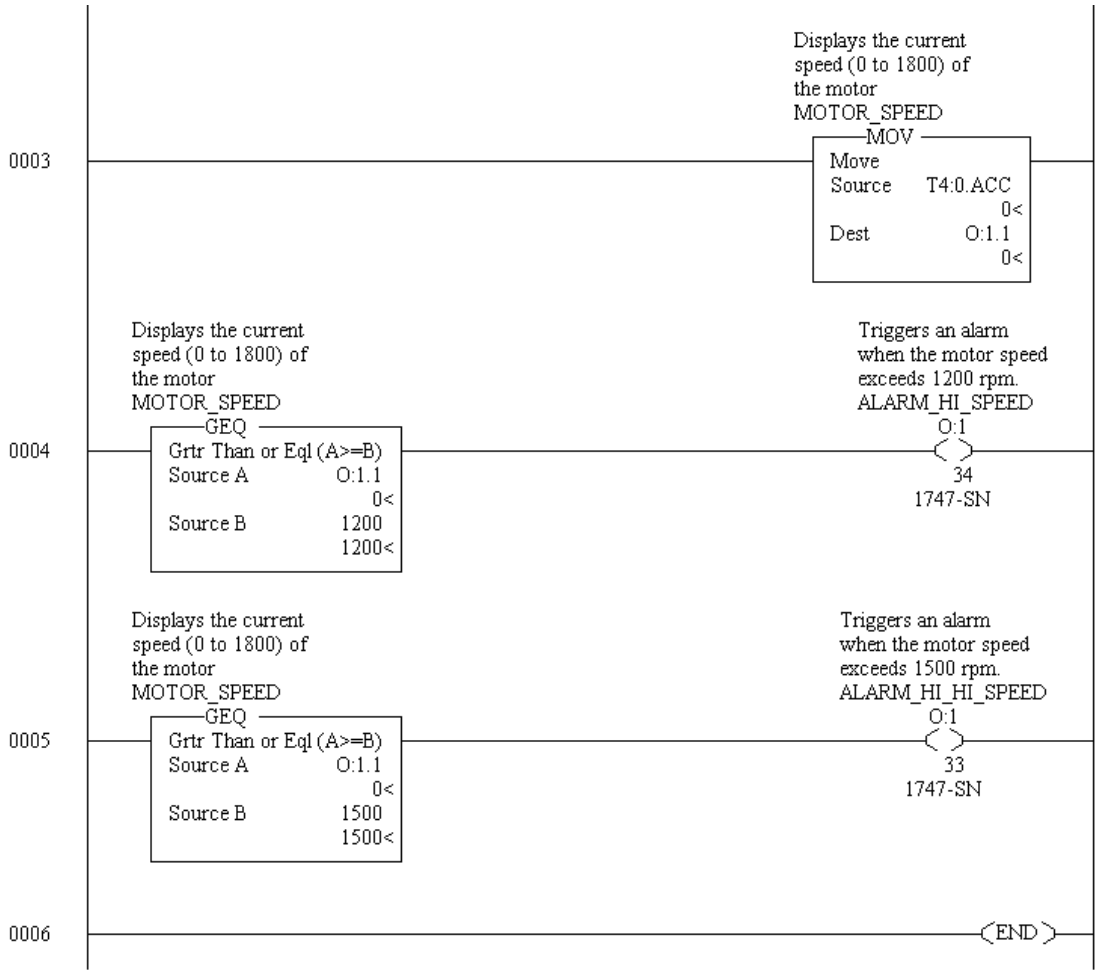
## dnet.rss


QuickStart SLC-5/03 ladder logic.
The ladder logic is configured for a SLC with a 1747-SDN DeviceNet Scanner in slot 1 at 125Kbaud. The 1747-SDN configuration can be changed from the I/O Configuration under Project/Controller in RSLogix 500. The controller selection can be changed under Controller Properties.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
0000
Starts the motor when you press the F1 key or touch the screen pushbutton MOTOR_START
I:1
16
1747-SDN
Stops the motor when you press the F2 keyp or touch the screen pushbutton MOTOR_STOP
I:1
17
1747-SDN
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Indicates when the motor is running or stopped MOTOR_STATUS_IND
O:1
16
1747-SDN
0001
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800) MOTOR_MAX_SPEED
LIM
Limit Test
Low Lim 600
600<
Test I:1.2
0<
High Lim 1800
1800<
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
MOV
Move
Source I:1.2
0<
Dest T4:0.PRE
1800<
0002
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
TON
Timer On Delay
Timer T4:0
Time Base 0.01
Preset 1800<
Accum 0<
EN
DN

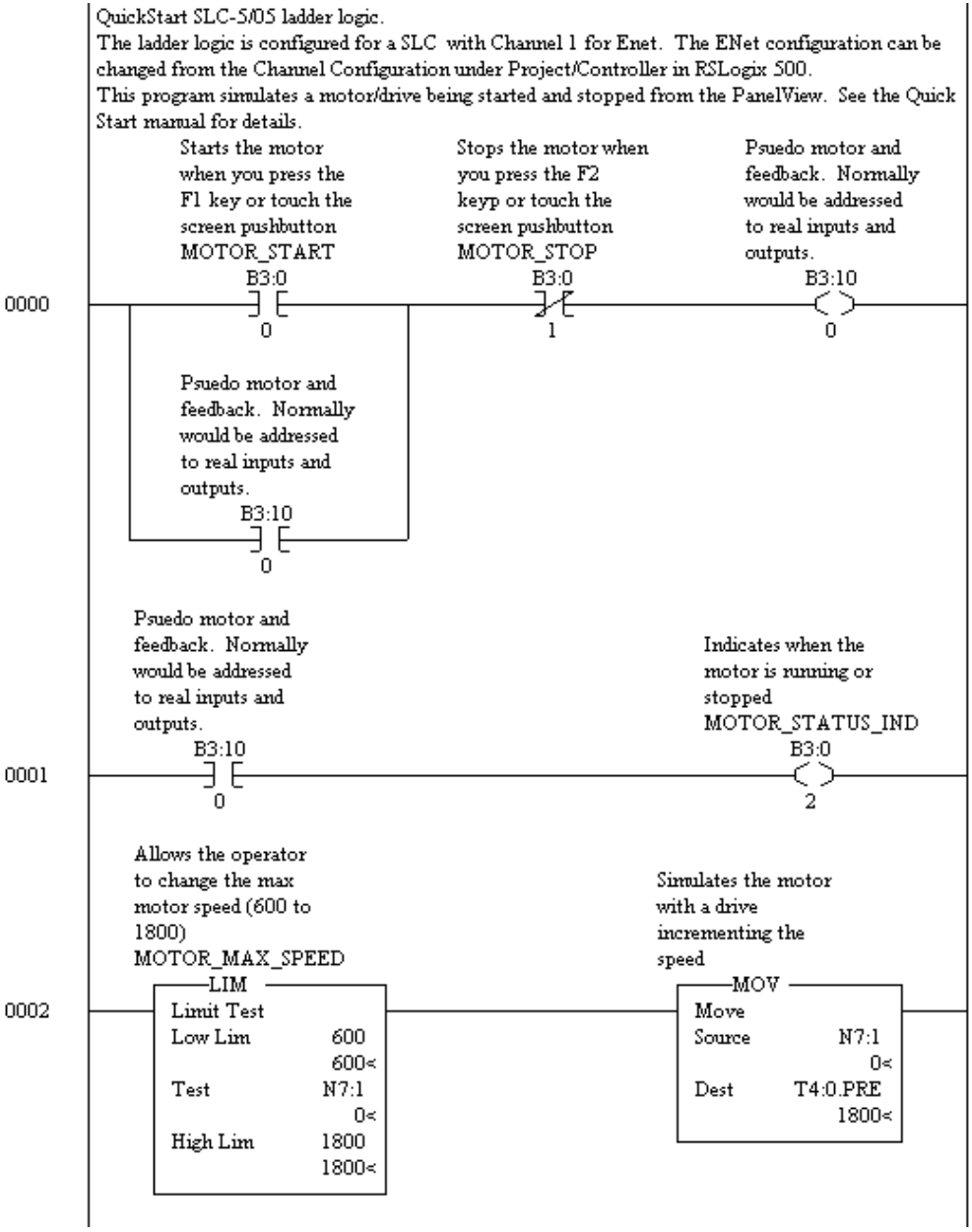

Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0003
MOV
Move
Source T4:0.ACC
0<
Dest O:1.2
0<
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1200 rpm. ALARM_HI_SPEED
0004
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A O:1.2
0<
Source B 1200
1200<
O:1
50
1747-SDN
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1500 rpm. ALARM_HI_HI_SPEED
0005
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A O:1.2
0<
Source B 1500
1500<
O:1
49
1747-SDN
0006
END

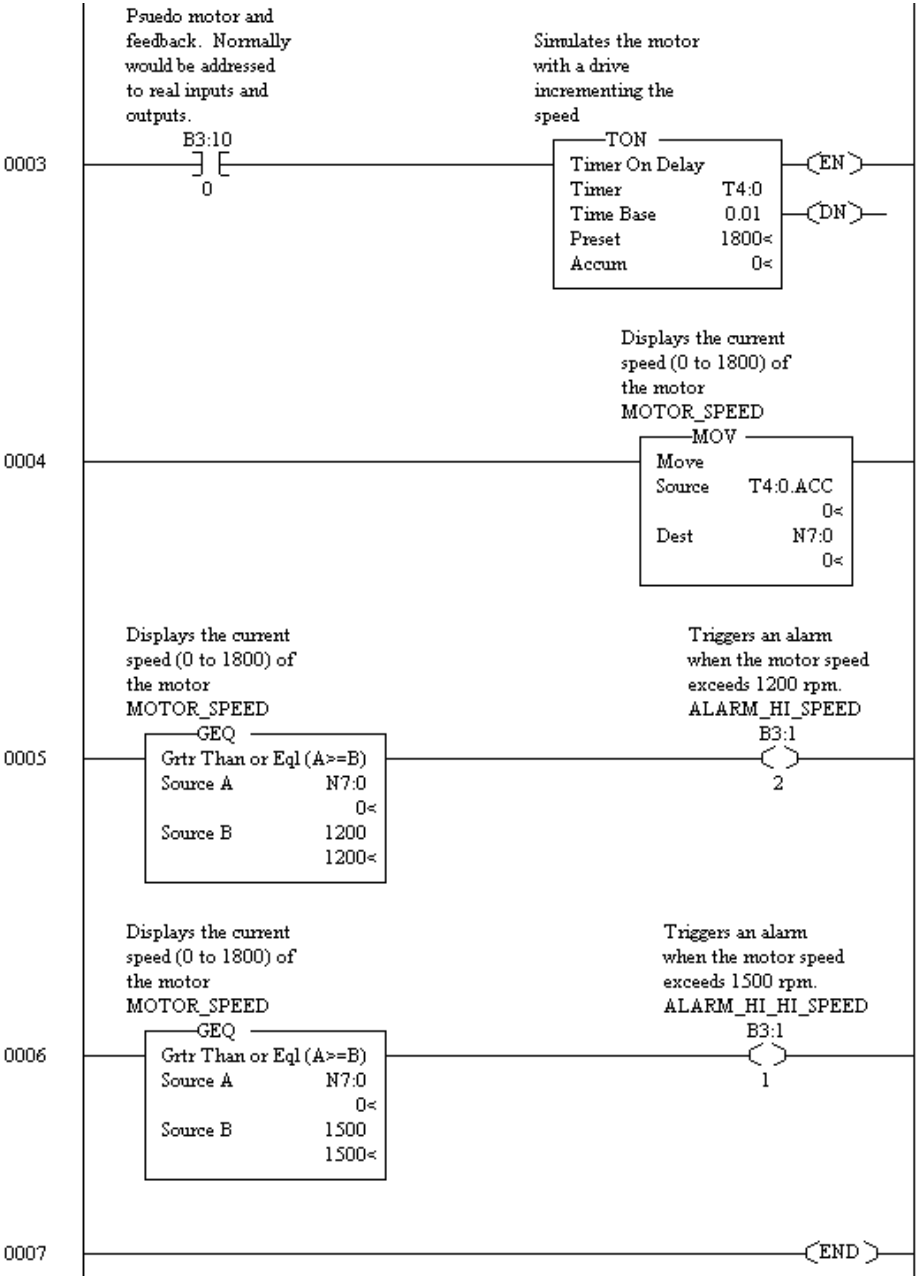
## rio.rss


QuickStart SLC-5/03 ladder logic.
The ladder logic is configured for a SLC with a 1747-SN Remote I/O Scanner in slot 1 at 57.6Kbaud. The 1747-SN configuration can be changed from the I/O Configuration under Project/Controller in RSLogix 500. The controller selection can be changed under Controller Properties.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
Starts the motor when you press the F1 key or touch the screen pushbutton MOTOR_START
I:1
8
1747-SN
Stops the motor when you press the F2 keyp or touch the screen pushbutton MOTOR_STOP
I:1
9
1747-SN
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Indicates when the motor is running or stopped MOTOR_STATUS_IND
O:1
8
1747-SN
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0000
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800) MOTOR_MAX_SPEED
LIM
Limit Test
Low Lim 600
600<
Test I:1.1
0<
High Lim 1800
1800<
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
MOV
Move
Source I:1.1
0<
Dest T4:0.PRE
1800<
0001
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
TON
Timer On Delay
Timer T4:0
Time Base 0.01
Preset 1800<
Accum 0<
EN
DN
0002

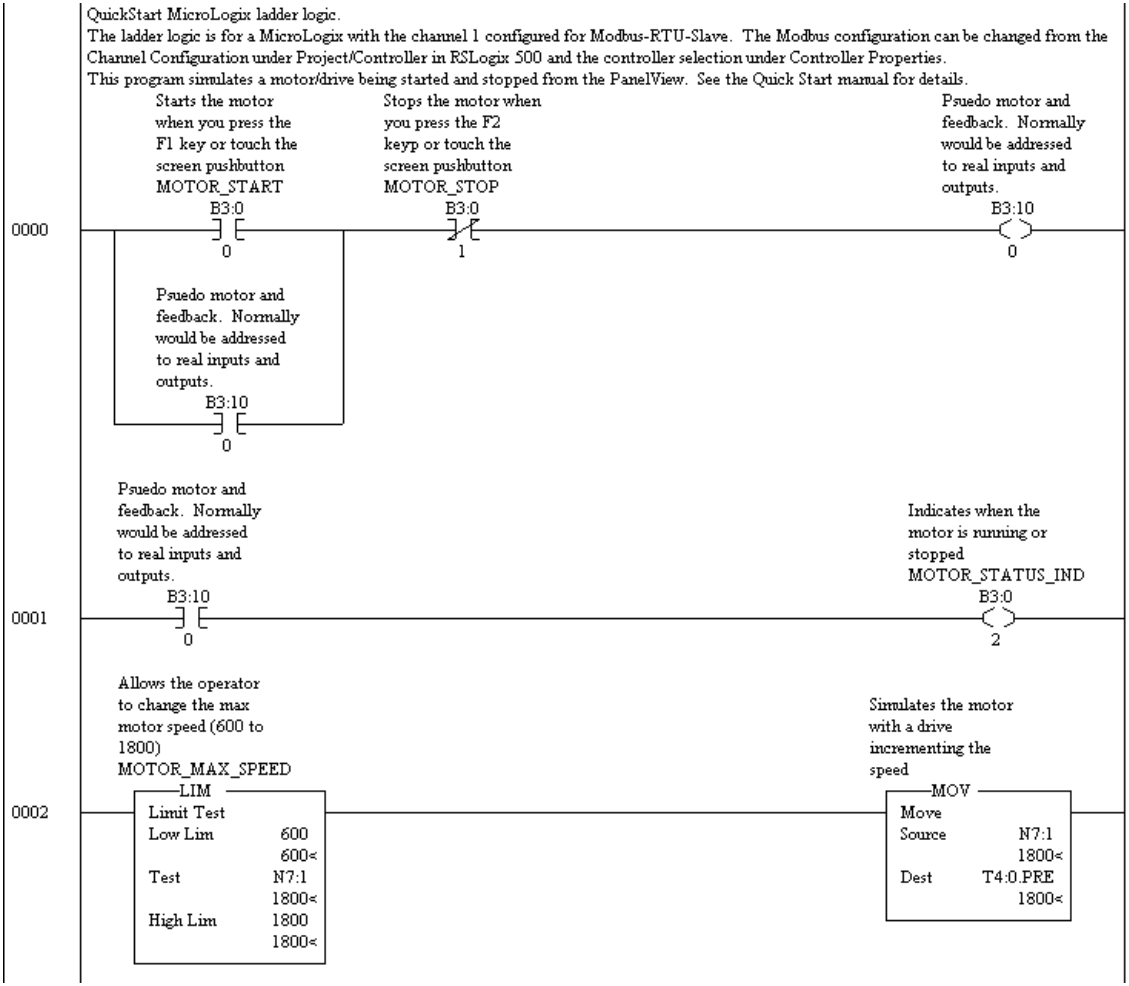

Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
MOV
Move
Source T4:0.ACC
0<
Dest O:1.1
0<
0003
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A O:1.1
0<
Source B 1200
1200<
0004
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1200 rpm. ALARM_HI_SPEED
O:1
34
1747-SN
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A O:1.1
0<
Source B 1500
1500<
0005
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1500 rpm. ALARM_HI_HI_SPEED
O:1
33
1747-SN
0006
END

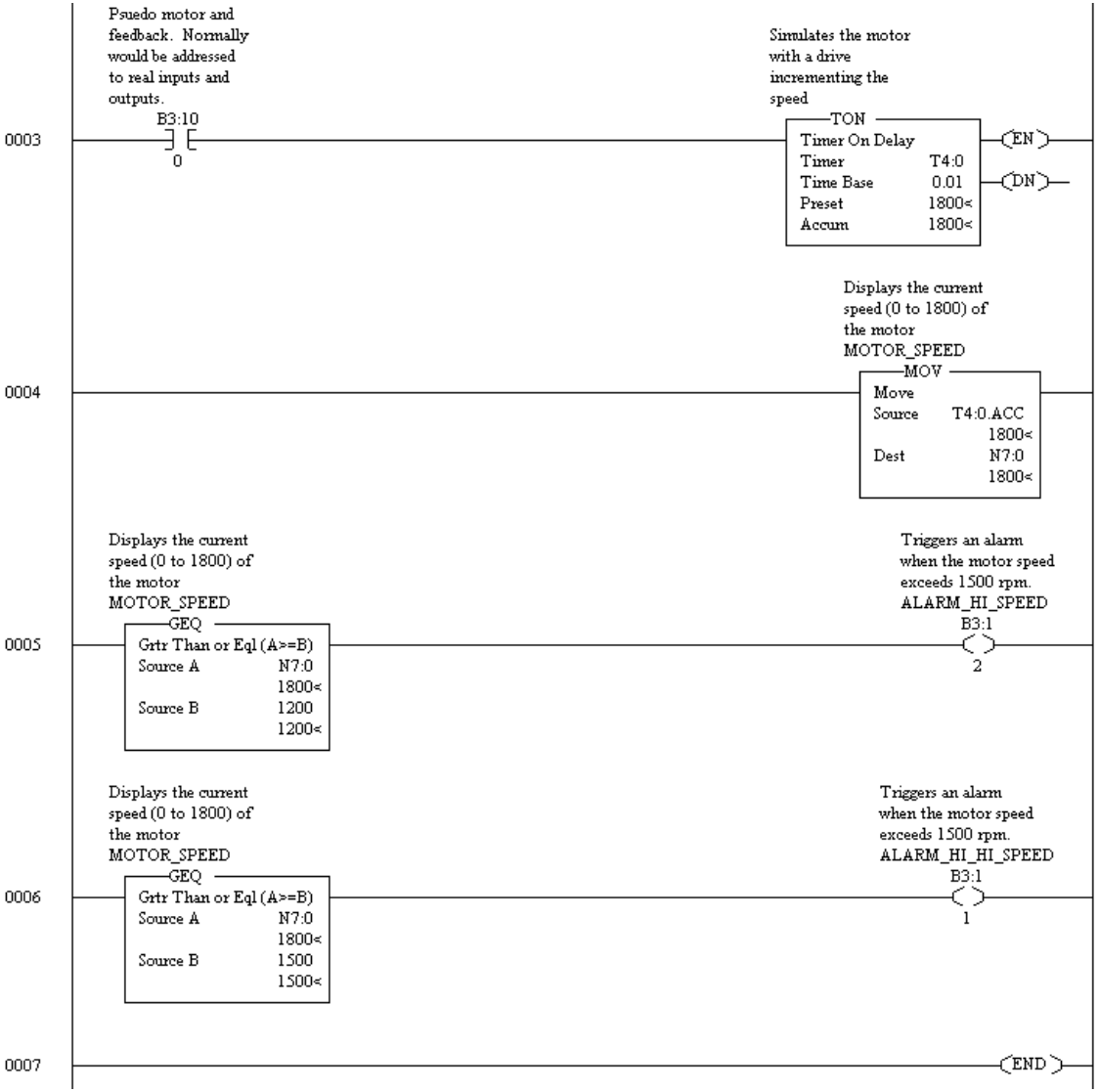
## enet.rss


QuickStart SLC-5/05 ladder logic.
The ladder logic is configured for a SLC with Channel 1 for Enet. The ENet configuration can be changed from the Channel Configuration under Project/Controller in RSLogix 500.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
Starts the motor when you press the F1 key or touch the screen pushbutton MOTOR_START
B3:0
0
Stops the motor when you press the F2 keyp or touch the screen pushbutton MOTOR_STOP
B3:0
1
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0000
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Indicates when the motor is running or stopped
MOTOR_STATUS_IND
B3:0
2
0001
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800)
MOTOR_MAX_SPEED
LIM
Limit Test
Low Lim 600
600<
Test N7:1
0<
High Lim 1800
1800<
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
MOV
Move
Source N7:1
0<
Dest T4:0.PRE
1800<
0002

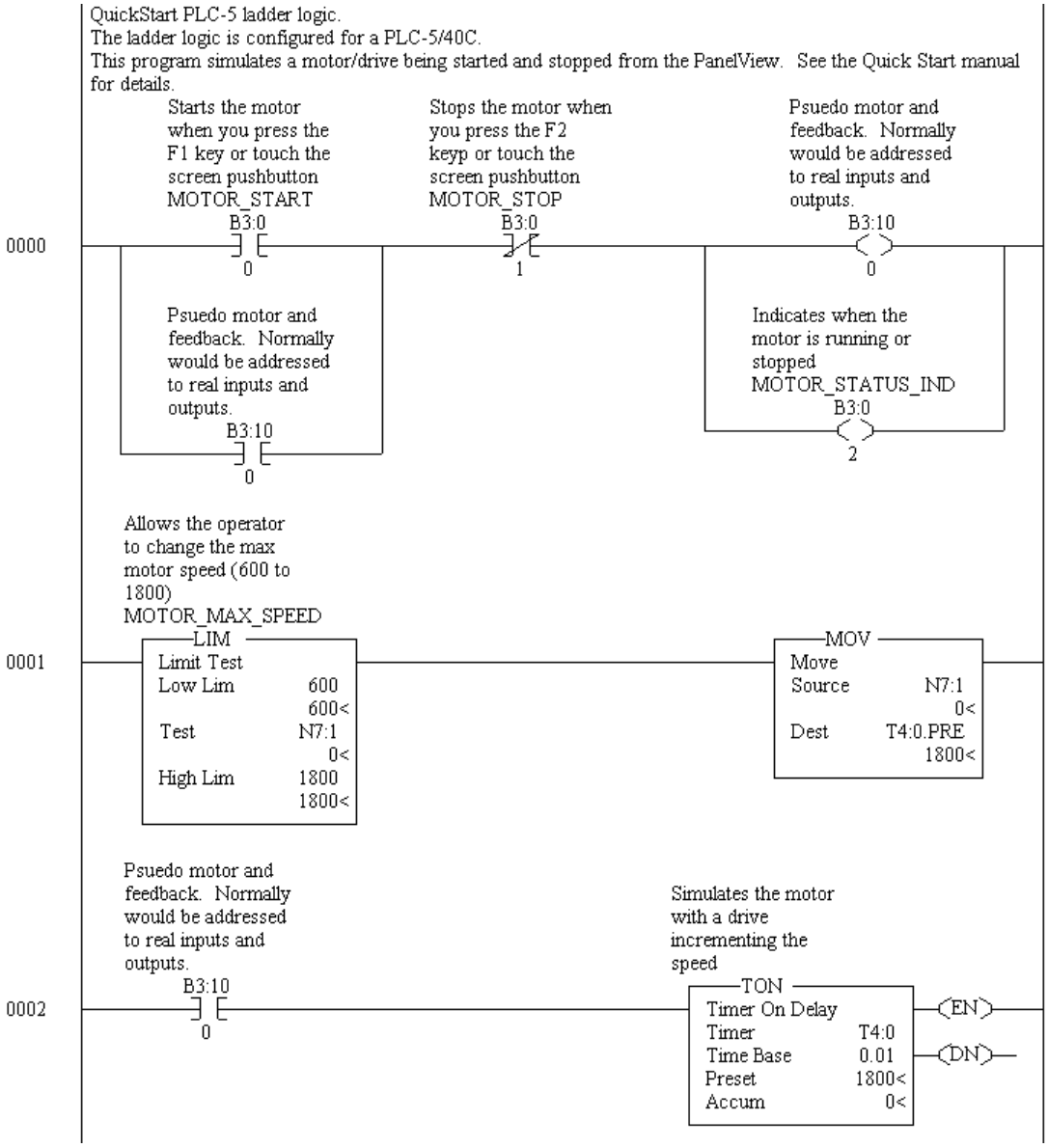

Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0003
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
TON
Timer On Delay
Timer T4:0
Time Base 0.01
Preset 1800<
Accum 0<
EN
DN
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0004
MOV
Move
Source T4:0.ACC
0<
Dest N7:0
0<
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1200 rpm. ALARM_HI_SPEED
0005
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0<
Source B 1200
1200<
B3:1
2
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1500 rpm. ALARM_HI_HI_SPEED
0006
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0<
Source B 1500
1500<
B3:1
1
0007
END

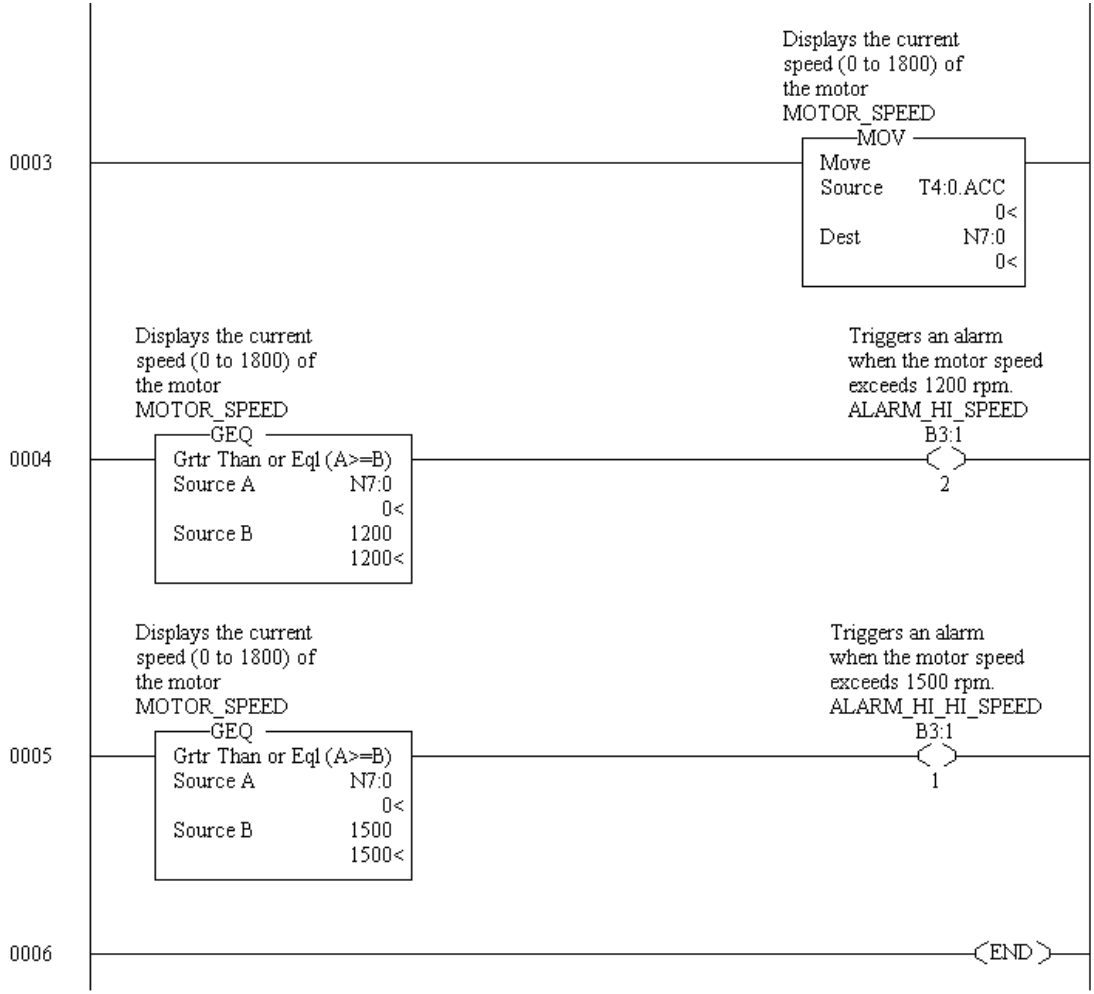
## modbus.rss (para la familia MicroLogix)


QuickStart MicroLogix ladder logic.
The ladder logic is for a MicroLogix with the channel 1 configured for Modbus-RTU-Slave. The Modbus configuration can be changed from the Channel Configuration under Project/Controller in RSLogix 500 and the controller selection under Controller Properties.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
Starts the motor when you press the F1 key or touch the screen pushbutton MOTOR_START
B3:0
0
Stops the motor when you press the F2 keyp or touch the screen pushbutton MOTOR_STOP
B3:0
1
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0000
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Indicates when the motor is running or stopped MOTOR_STATUS_IND
B3:0
2
0001
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800) MOTOR_MAX_SPEED
LIM
Limit Test
Low Lim 600
600<
Test N7:1
1800<
High Lim 1800
1800<
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
MOV
Move
Source N7:1
1800<
Dest T4:0.PRE
1800<
0002

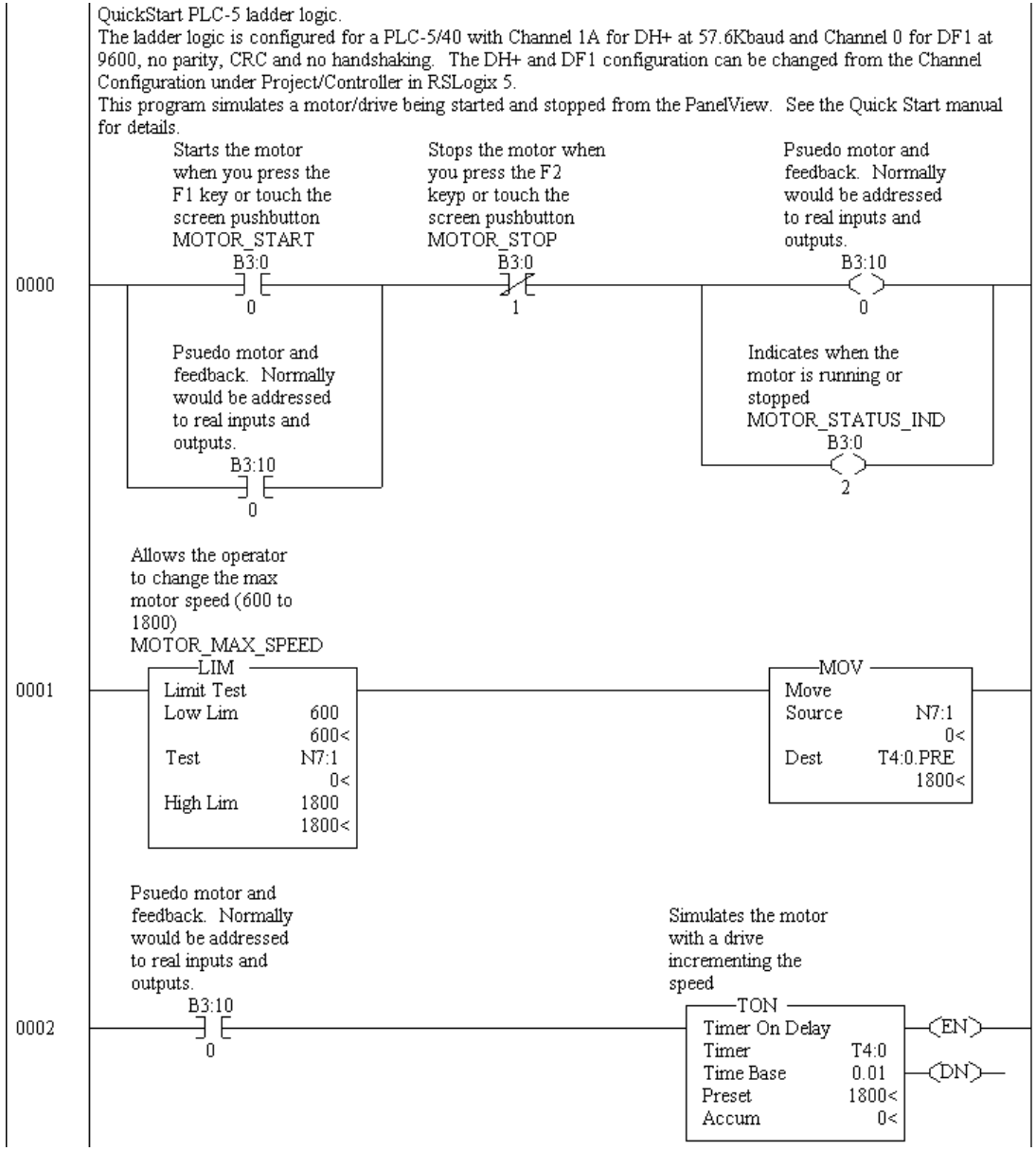

Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0003
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
TON
Timer On Delay
Timer T4:0
Time Base 0.01
Preset 1800<
Accum 1800<
EN
DN
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0004
MOV
Move
Source T4:0.ACC
1800<
Dest N7:0
1800<
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0005
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
1800<
Source B 1200
1200<
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1500 rpm.
ALARM_HI_SPEED
B3:1
2
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0006
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
1800<
Source B 1500
1500<
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1500 rpm.
ALARM_HI_HI_SPEED
B3:1
1
0007
END

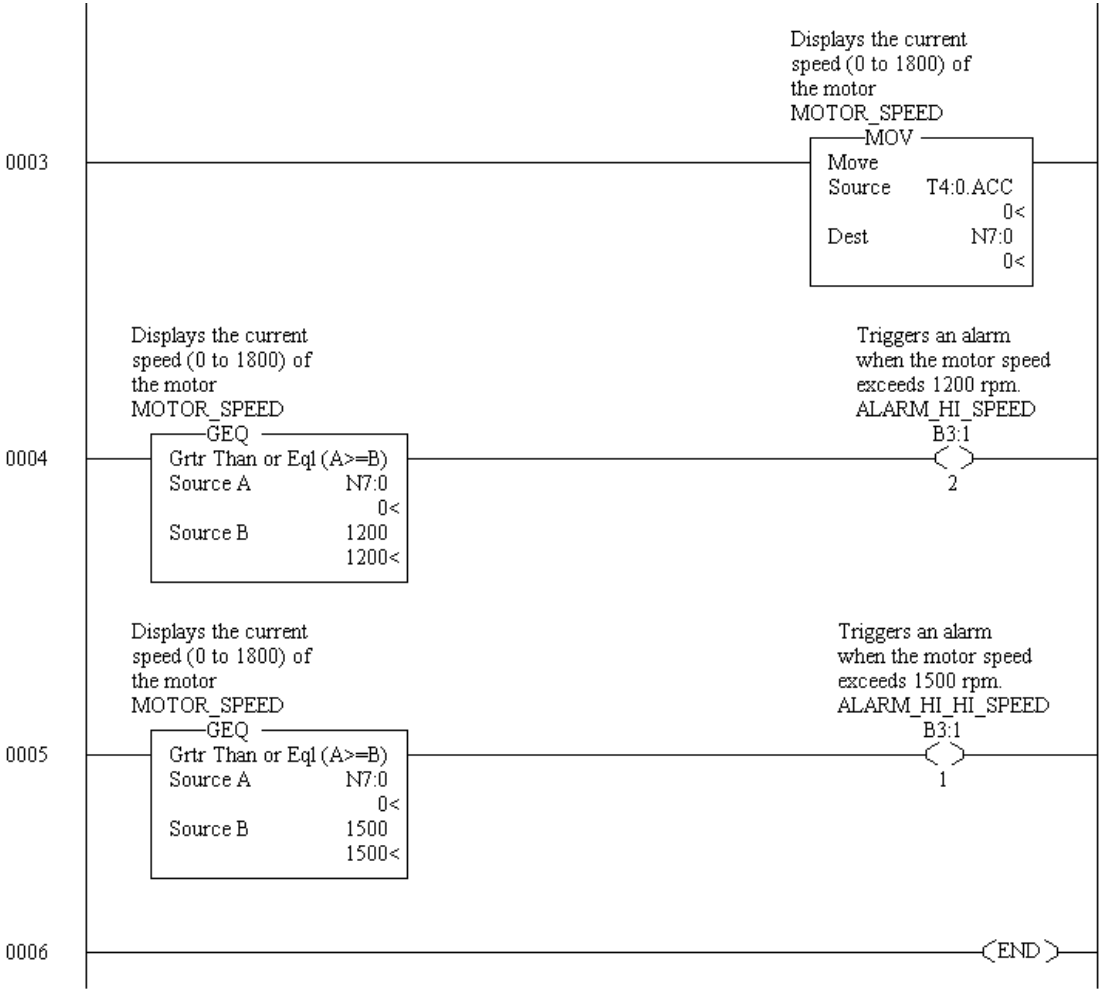
## cnet.rsp


QuickStart PLC-5 ladder logic.
The ladder logic is configured for a PLC-5/40C.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
Starts the motor when you press the F1 key or touch the screen pushbutton MOTOR_START
B3:0
0
Stops the motor when you press the F2 keyp or touch the screen pushbutton MOTOR_STOP
B3:0
1
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0000
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Indicates when the motor is running or stopped MOTOR_STATUS_IND
B3:0
2
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800) MOTOR_MAX_SPEED
0001
LIM
Limit Test
Low Lim 600
600<
Test N7:1
0<
High Lim 1800
1800<
MOV
Move
Source N7:1
0<
Dest T4:0.PRE
1800<
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0002
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
TON
Timer On Delay
Timer T4:0
Time Base 0.01
Preset 1800<
Accum 0<
EN
DN

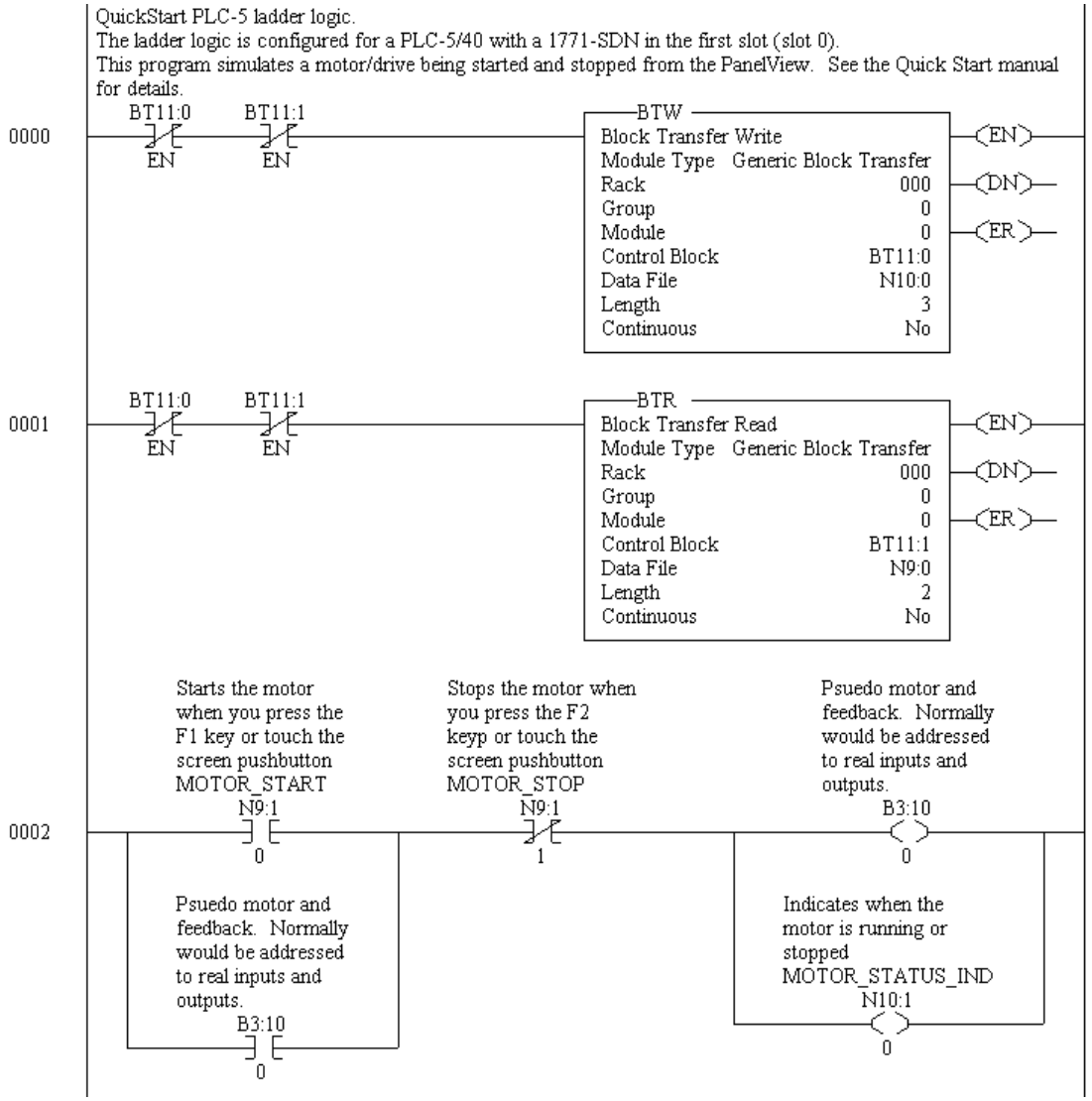

Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
MOV
Move
Source T4:0.ACC
0<
Dest N7:0
0<
0003
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0<
Source B 1200
1200<
0004
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1200 rpm. ALARM_HI_SPEED
B3:1
2
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0<
Source B 1500
1500<
0005
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1500 rpm. ALARM_HI_HI_SPEED
B3:1
1
0006
END

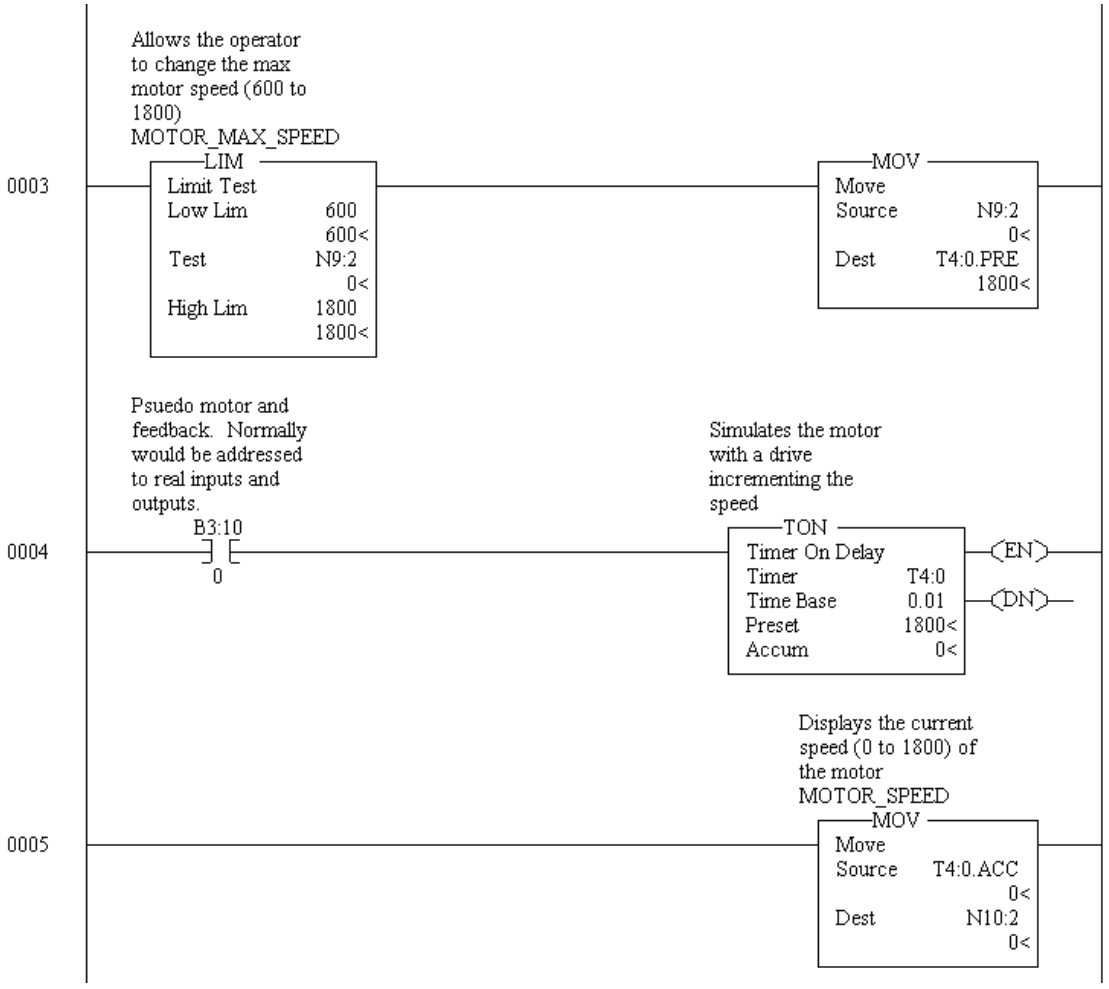
## dhp_df1.rsp

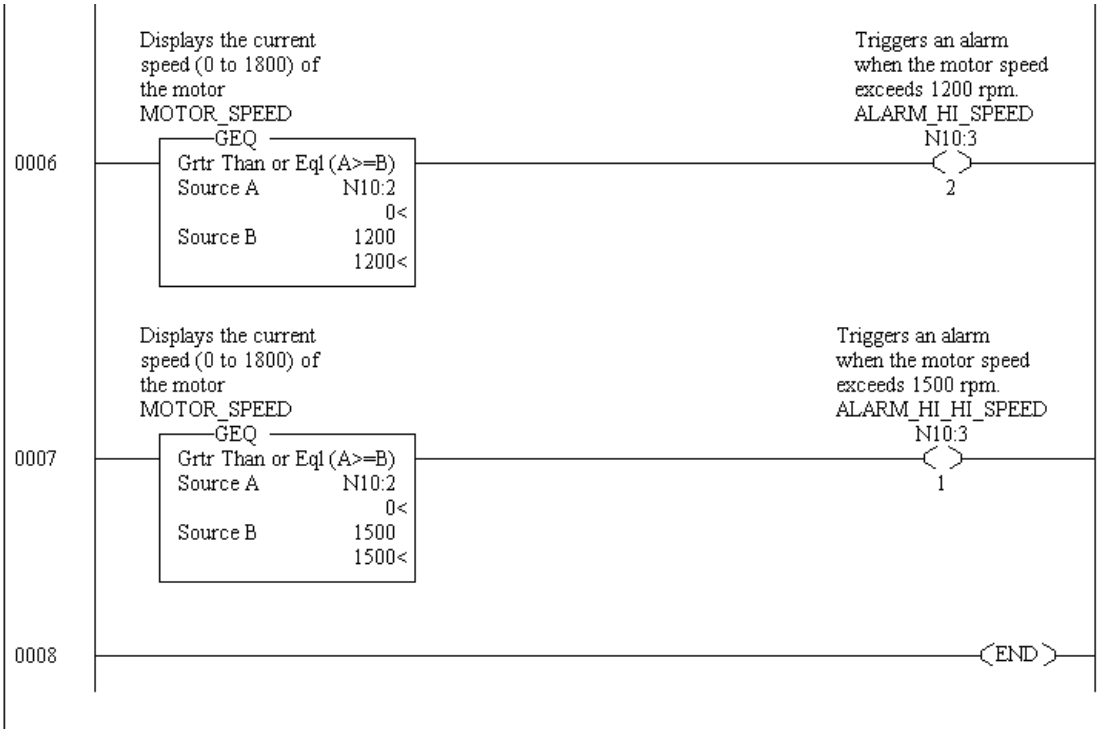

QuickStart PLC-5 ladder logic.
The ladder logic is configured for a PLC-5/40 with Channel 1A for DH+ at 57.6Kbaud and Channel 0 for DF1 at 9600, no parity, CRC and no handshaking. The DH+ and DF1 configuration can be changed from the Channel Configuration under Project/Controller in RSLogix 5.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
0000
Starts the motor when you press the F1 key or touch the screen pushbutton MOTOR_START
B3:0
0
Stops the motor when you press the F2 keyp or touch the screen pushbutton MOTOR_STOP
B3:0
1
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Indicates when the motor is running or stopped MOTOR_STATUS_IND
B3:0
2
0001
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800) MOTOR_MAX_SPEED
LIM
Limit Test
Low Lim 600
600<
Test N7:1
0<
High Lim 1800
1800<
MOV
Move
Source N7:1
0<
Dest T4:0.PRE
1800<
0002
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
TON
Timer On Delay
Timer T4:0
Time Base 0.01
Preset 1800<
Accum 0<
EN
DN


Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0003
MOV
Move
Source T4:0.ACC
0<
Dest N7:0
0<
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1200 rpm. ALARM_HI_SPEED
0004
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0<
Source B 1200
1200<
B3:1
2
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1500 rpm. ALARM_HI_HI_SPEED
0005
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0<
Source B 1500
1500<
B3:1
1
0006
END

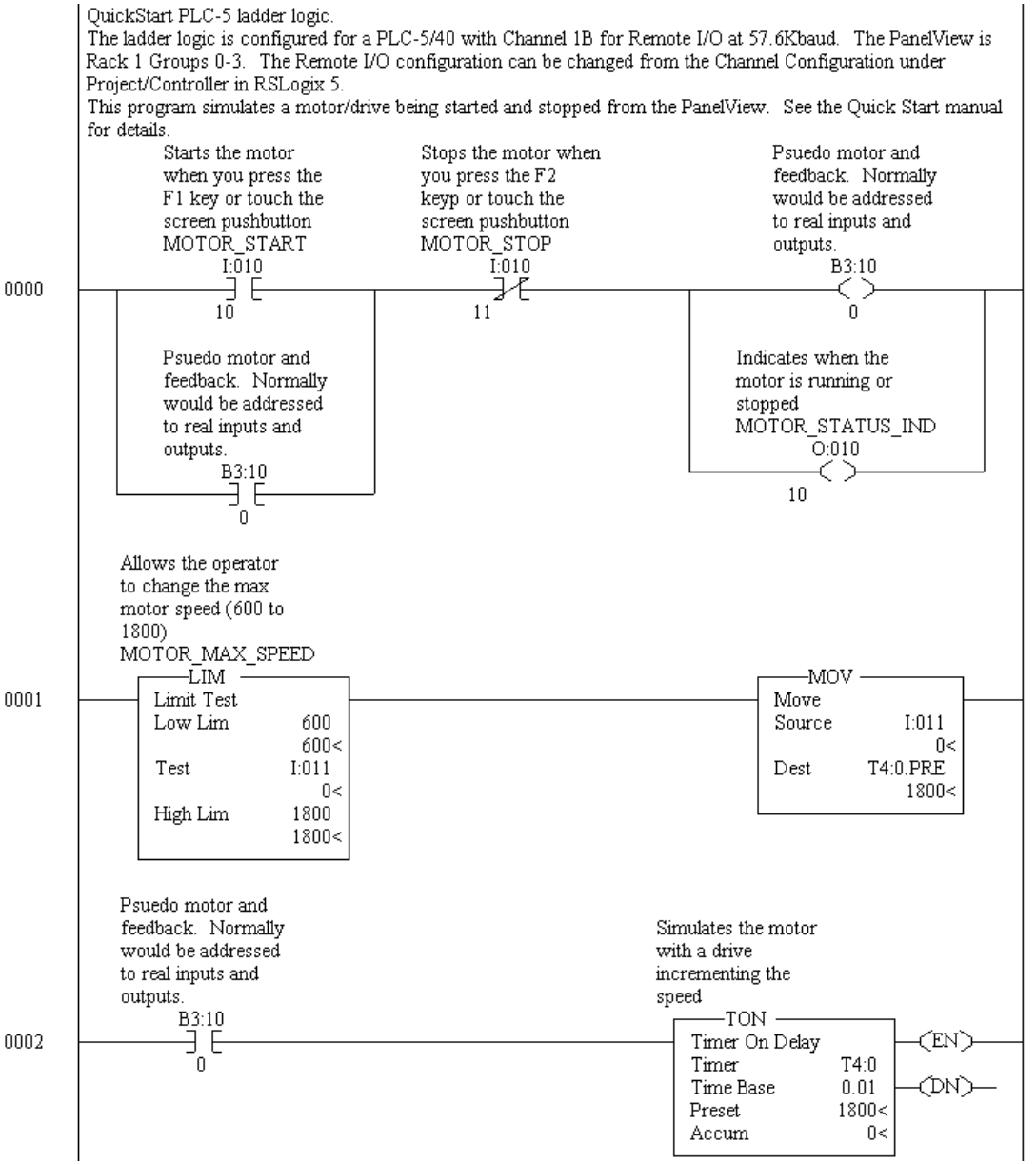
## dnet.rsp

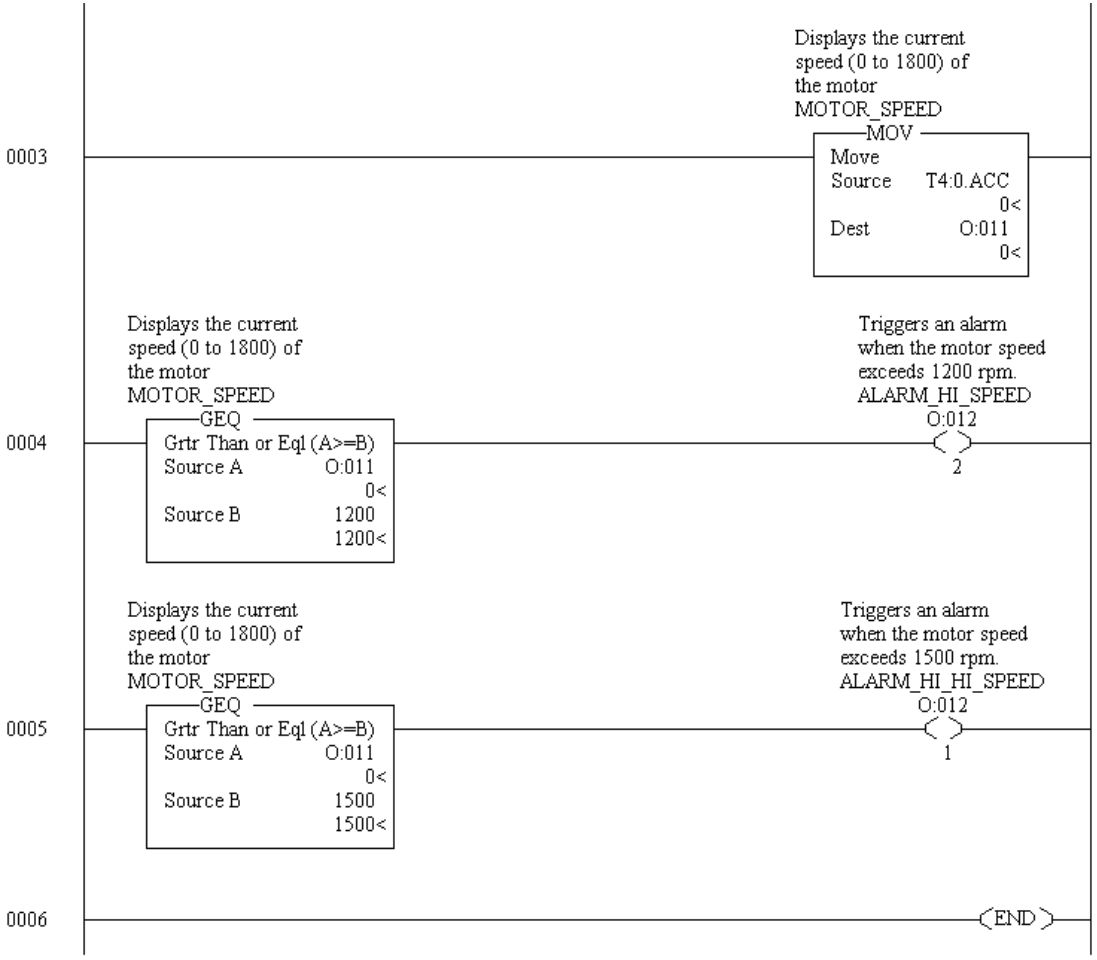

QuickStart PLC-5 ladder logic.
The ladder logic is configured for a PLC-5/40 with a 1771-SDN in the first slot (slot 0).
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
0000
BT11:0
EN
BT11:1
EN
BTW
Block Transfer Write
Module Type Generic Block Transfer
Rack 000
Group 0
Module 0
Control Block BT11:0
Data File N10:0
Length 3
Continuous No
EN
DN
ER
0001
BT11:0
EN
BT11:1
EN
BTR
Block Transfer Read
Module Type Generic Block Transfer
Rack 000
Group 0
Module 0
Control Block BT11:1
Data File N9:0
Length 2
Continuous No
EN
DN
ER
Starts the motor when you press the F1 key or touch the screen pushbutton MOTOR_START
N9:1
0
Stops the motor when you press the F2 keyp or touch the screen pushbutton MOTOR_STOP
N9:1
1
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0002
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Indicates when the motor is running or stopped MOTOR_STATUS_IND
N10:1
0


Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800) MOTOR_MAX_SPEED
0003
LIM
Limit Test
Low Lim 600
600<
Test N9:2
0<
High Lim 1800
1800<
MOV
Move
Source N9:2
0<
Dest T4:0.PRE
1800<
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
0004
B3:10
0
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
TON
Timer On Delay
Timer T4:0
Time Base 0.01
Preset 1800<
Accum 0<
EN
DN
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0005
MOV
Move
Source T4:0.ACC
0<
Dest N10:2
0<

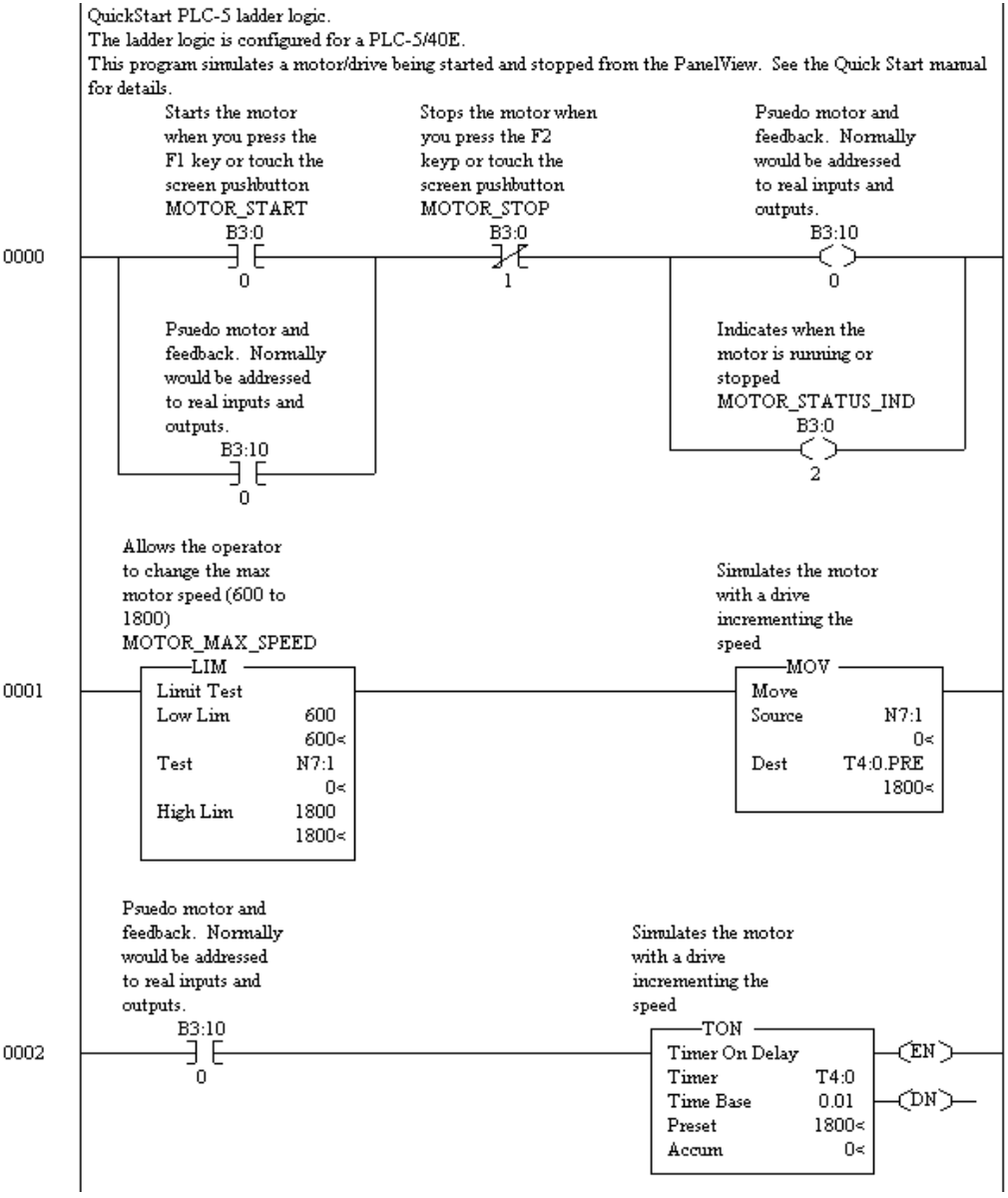

Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N10:2
0<
Source B 1200
1200<
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1200 rpm. ALARM_HI_SPEED
N10:3
2
0006
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N10:2
0<
Source B 1500
1500<
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1500 rpm. ALARM_HI_HI_SPEED
N10:3
1
0007
0008
END

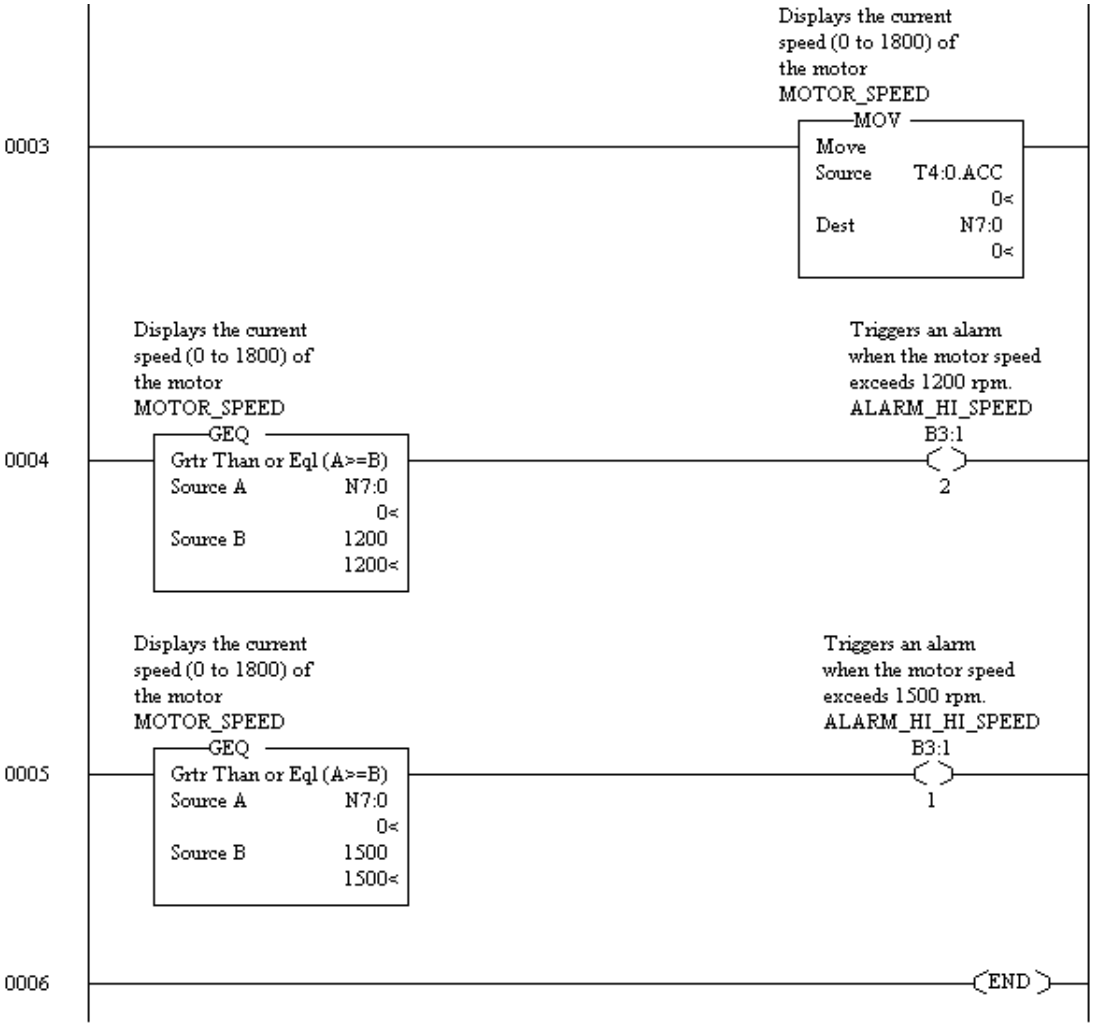
## rio.rsp


QuickStart PLC-5 ladder logic.
The ladder logic is configured for a PLC-5/40 with Channel 1B for Remote I/O at 57.6Kbaud. The PanelView is Rack 1 Groups 0-3. The Remote I/O configuration can be changed from the Channel Configuration under Project/Controller in RSLogix 5.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
0000
Starts the motor when you press the F1 key or touch the screen pushbutton MOTOR_START
I:010
10
Stops the motor when you press the F2 keyp or touch the screen pushbutton MOTOR_STOP
I:010
11
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Indicates when the motor is running or stopped MOTOR_STATUS_IND
O:010
10
0001
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800) MOTOR_MAX_SPEED
LIM
Limit Test
Low Lim 600
600<
Test I:011
0<
High Lim 1800
1800<
MOV
Move
Source I:011
0<
Dest T4:0.PRE
1800<
0002
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
TON
Timer On Delay
Timer T4:0
Time Base 0.01
Preset 1800<
Accum 0<
EN
DN


Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
MOV
Move
Source T4:0.ACC
0<
Dest O:011
0<
0003
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A O:011
0<
Source B 1200
1200<
0004
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1200 rpm. ALARM_HI_SPEED
O:012
2
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A O:011
0<
Source B 1500
1500<
0005
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1500 rpm. ALARM_HI_HI_SPEED
O:012
1
0006
END

## enet.rsp


QuickStart PLC-5 ladder logic.
The ladder logic is configured for a PLC-5/40E.
This program simulates a motor/drive being started and stopped from the PanelView. See the Quick Start manual for details.
Starts the motor when you press the F1 key or touch the screen pushbutton MOTOR_START
B3:0
0
Stops the motor when you press the F2 keyp or touch the screen pushbutton MOTOR_STOP
B3:0
1
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0000
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
Indicates when the motor is running or stopped MOTOR_STATUS_IND
B3:0
2
Allows the operator to change the max motor speed (600 to 1800) MOTOR_MAX_SPEED
LIM
Limit Test
Low Lim 600 600<
Test N7:1 0<
High Lim 1800 1800<
0001
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
MOV
Move
Source N7:1 0<
Dest T4:0.PRE 1800<
Psuedo motor and feedback. Normally would be addressed to real inputs and outputs.
B3:10
0
0002
Simulates the motor with a drive incrementing the speed
TON
Timer On Delay
Timer T4:0
Time Base 0.01
Preset 1800<
Accum 0<
EN
DN


Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
0003
MOV
Move
Source T4:0.ACC
0
Dest N7:0
0
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1200 rpm. ALARM_HI_SPEED
0004
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0
Source B 1200
1200
B3:1
2
Displays the current speed (0 to 1800) of the motor MOTOR_SPEED
Triggers an alarm when the motor speed exceeds 1500 rpm. ALARM_HI_HI_SPEED
0005
GEQ
Grtr Than or Eql (A>=B)
Source A N7:0
0
Source B 1500
1500
B3:1
1
0006
END

## Programas de escáner

Estos archivos se encuentran en el CD de instalación de PanelBuilder32 en el **directorio \QuickStart\DNet**.

### Aplicaciones DeviceNet que usan RSNetworx para DeviceNet

| Nombre de archivo | Usar con estos archivos de aplicación: |
|---|---|
| 1747sdn.dnt | • dnet.rss<br>• dnet.pba |
| 1756dnb.dnt | • dnet.acd<br>• dnet.pba |
| 1771sdn.dnt | • dnet.rsp<br>• dnet.pba |

**www.rockwellautomation.com**

**Oficinas Corporativas**
Rockwell Automation, 777 East Wisconsin Avenue, Suite 1400, Milwaukee, WI, 53202-5302 USA. Tel: (1) 414 212 5200, Fax: (1) 414 212 5201

**Oficinas Corporativas para Productos Allen-Bradley, Rockwell Software y Global Manufacturing Solutions**
Las Américas: Rockwell Automation, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204-2496 USA. Tel: (1) 414 382 2000, Fax: (1) 414 382 4444
Europa: Rockwell Automation SA/NV, Vorstlaan/Boulevard du Souverain 36-BP 3A/B, 1170 Bruselas, Bélgica. Tel: (32) 2 663 0600, Fax: (32) 2 663 0640

**Oficinas Corporativas para Productos Dodge y Reliance Electric**
Las Américas: Rockwell Automation, 6040 Ponders Court, Greenville, SC 29615-4617 USA. Tel: (1) 864 297 4800, Fax: (1) 864 281 2433
Europa: Rockwell Automation, Brühlstraße 22, D-74834 Elztal-Dallau, Alemania. Tel: (49) 6261 9410, Fax: (49) 6261 17741

**España**: Rockwell Automation S.A., Doctor Trueta 113-119, 08005 Barcelona. Tel: (34) 932 959 000, Fax: (34) 932 959 001, www.rockwellautomation.es
**Argentina**: Rockwell Automation S.A., Av. Córdoba 4970, 1414 Buenos Aires. Tel: (54) 11 4779 4000, Fax: (54) 11 4779 4040, www.rockwellautomation.com.ar
**Chile**: Rockwell Automation S.A., Av. Américo Vespucio 100 Local 103, Las Condes, Santiago. Tel: (56) 2 290 0700, Fax: (56) 2 290 0707, www.rockwellautomation.cl
**Colombia**: Rockwell Automation S.A., Cr. 98 No. 42A -41, Bodega 4, Santa Fé de Bogotá D.C. Tel: (57) 1 418 5902, Fax: (57) 1 418 5995 , www.rockwellautomation.com.co
**México**: Rockwell Automation S.A. de CV, Bosque de Ciruelos 160, Col. Bosque de Las Lomas 11700, DF. Tel: (52) 5 246 2000, Fax: (52) 5 251 9944, www.rockwellautomation.com.mx
**Venezuela**: Rockwell Automation CA, Av. González Rincones, La Trinidad, Caracas 1080. Tel: (58) 212 943 2311, Fax: (58) 212 943 1079 www.rockwellautomation.com.ve

Publicación 2711-QS003C-ES-P - Marzo 2002 41061-159-05(3)
Reemplaza a la publicación 2711-6.20ES - Marzo 2000
© Copyright 2002 Rockwell Automation. Impreso en EE.UU.